

# Động cơ servo EMMB-AS-60-04-K-S30M

Số bộ phận: 8097185

FESTO



## Bảng dữ liệu

Đặc tính	Giá trị
Nhiệt độ môi trường xung quanh	-15 °C...40 °C
Lưu ý về nhiệt độ môi trường	lên đến 60 °C với giảm nhiệt -1,5% mỗi độ C
Độ cao tối đa	4000 m
Lưu ý về chiều cao lắp đặt tối đa	chỉ từ 1.000 m với giảm dần -1,0% trên 100 m
Nhiệt độ bảo quản	-20 °C...55 °C
Độ ẩm tương đối	0 - 90 %
Tuân theo tiêu chuẩn	IEC 60034
Lớp nhiệt theo EN 60034-1	F
Nhiệt độ cuộn dây tối đa	155 °C
Loại đo theo EN 60034-1	S1
Kiểm soát nhiệt độ	Truyền nhiệt độ động cơ kỹ thuật số qua định dạng Nikon A
Thiết kế động cơ theo EN 60034-7	IM B5 IM V1 IM V3
Vị trí lắp đặt	bất kì
Mức độ bảo vệ	IP65
Lưu ý về mức độ bảo vệ	IP40 cho trục động cơ không phốt trục quay IP54 cho trục động cơ với phốt trục quay IP65 cho vỏ động cơ không công nghệ kết nối
Độ đồng tâm, độ đồng tâm, độ chảy dọc trục theo tiêu chuẩn DIN SPEC 42955	N
Chất lượng cân bằng	G 2,5
Tuổi thọ ổ trục ở điều kiện danh định	20000 h
Phiên bản trục lò xo khớp	DIN 6885 A 5 x 5 x 16
Cổng nối điện 1, kiểu kết nối	Giắc cắm
Cổng nối điện 1, công nghệ kết nối	mẫu kết nối RE
Cổng nối điện 1, số chân cắm/dây	6
mức độ ô nhiễm	2
Ghi chú vật liệu	Tuân thủ RoHS
Lớp chống ăn mòn KBK	0 - không ứng suất ăn mòn
Tuân thủ LABS	VDMA24364 Vùng III

Đặc tính	Giá trị
Khả năng chống rung	Kiểm tra bộ gá vận chuyển với mức độ nghiêm trọng 2 theo FN 942017-4 và EN 60068-2-6
chống sốc	Kiểm tra va đập với mức độ nghiêm trọng 2 theo FN 942017-5 và EN 60068-2-27
Giấy phép	c UL us - Recognized (OL)
Dấu CE (xem tuyên bố về sự phù hợp)	theo chỉ thị EMC của EU theo chỉ thị điện áp thấp của EU theo chỉ thị RoHS của EU
Dấu UKCA (xem tuyên bố về sự phù hợp)	theo quy định UK cho EMV theo các quy định UK RoHS theo quy định của Vương quốc Anh đối với thiết bị điện
Cơ quan cấp chứng chỉ	UL E342973
Điện áp hoạt động danh định DC	300 V
Điện áp danh định DC	300 V
Kiểu chuyển mạch cuộn dây	Sao bên trong
số cặp cực	3
Mô-men xoắn dừng	1.4 Nm
Mô-men xoắn danh nghĩa	1.27 Nm
Mô men xoắn cực đại	3.81 Nm
Tốc độ xoay danh nghĩa	3000 rpm
Số vòng quay tối đa	6000 rpm
Tốc độ cơ học tối đa	10000 rpm
Công suất định mức động cơ	400 W
Dòng điện tính liên tục	2.6 A
Dòng điện danh định động cơ	2.4 A
dòng điện cao điểm	7.2 A
động cơ không đổi	0.562 Nm/A
Pha-pha không đổi điện áp	34 mVmin
Điện trở cuộn dây pha-pha	5.8 Ohm
Cảm ứng cuộn dây pha-pha	11.5 mH
Thời gian điện không đổi	1.98 ms
Mặt bích đo	255 x 255 x 8 mm, nhôm
tổng mômen quán tính đầu ra	0.405 kgcm <sup>2</sup>
trọng lượng sản phẩm	1600 g
Tải trọng trục dọc trục cho phép	90 N
Tải trọng trục hướng tâm cho phép	180 N
Cảm biến vị trí rôto	Encoder absolut multi turn (Bộ mã hóa tuyệt đối đa lượt)
Tên nhà sản xuất cảm biến vị trí rôto	MAR-MX50AHN00
Cảm biến vị trí rô to Số vòng quay tuyệt đối có thể phát hiện được	65536
Giao diện bộ mã hóa vị trí rôto	Định dạng Nikon A
Cảm biến vị trí rôto Nguyên tắc đo	quang học
Bộ mã hóa vị trí rô to điện áp hoạt động DC	5 V
Bộ mã hóa vị trí rô to dải điện áp hoạt động DC	4.75 V...5.25 V
Các giá trị vị trí của cảm biến vị trí rôto trên mỗi vòng quay	1048576
Độ phân giải cảm biến vị trí rôto	20 bit
Đo góc độ chính xác của hệ thống cảm biến vị trí rôto	-120 arcsec...120 arcsec