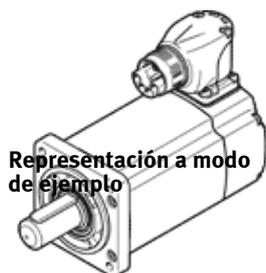
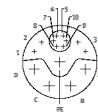


servomotor EMMT-AS-100-

Número de artículo: 5185818

FESTO



Representación a modo de ejemplo

Hoja de datos

Ficha de datos técnicos completa: los valores parciales dependen de su configuración.

Característica	Valor
Temperatura ambiente	-15 ... 40 °C
Temperatura ambiente, a tener en cuenta:	Hasta 80 °C con reducción de -1,5 %/°C hasta 80 °C con derating de -1,75 % por grado centígrado hasta 80 °C con derating de -2,25 % por grado centígrado
Altura máxima de montaje	4.000 m
Nota relativa a la altura máxima de montaje	A partir de 1000 m solo con reducción de -1,0 % por 100 m
Temperatura de almacenamiento	-20 ... 70 °C
Humedad relativa del aire	0 - 90 %
Corresponde a la norma	IEC 60034
Clase térmica según la norma EN 60034-1	F
Temperatura máxima de devanado	155 °C
Clase de medición según la norma EN 60034-1	S1
Supervisión de la temperatura	Transferencia de calor del motor digital vía EnDat 2.2
Forma del motor según EN 60034-7	IM B5 IM V1 IM V3
Posición de montaje	indistinto
Tipo de protección	IP40 IP65
Indicación sobre el tipo de protección	IP40 eje del motor sin RWDR IP65 eje del motor con RWDR IP67 para la caja del motor, incluida la técnica de conexión
Precisión de concentricidad, coaxialidad, juego axial según DIN SPEC 42955	N
Calidad del equilibrio	G 2,5
Momento de pausa	< 1,0 % del momento de giro máximo
Vida útil del cojinete en condiciones nominales	20.000 h
Tipo de árbol de la chaveta de ajuste	DIN 6885 A 6 x 6 x 32
Código de interfaz, salida motor	100A
Conexión eléctrica 1, tipo de conexión	Conector híbrido
Conexión eléctrica 1, técnica de conexión	M23x1
Conexión eléctrica 1, cantidad de contactos/hilos	15
Grado de ensuciamiento	2
Indicación sobre el material	Conforme con RoHS
Clase de resistencia a la corrosión KBK	0 - sin riesgo de corrosión
Conformidad PWIS	VDMA24364-Zona III
Resistencia a los impactos	Comprobación de suplemento de transporte con grado de nitidez 2 según FN 942017-4 y EN 60068-2-6
Resistencia a los golpes	Control de golpes con grado de severidad 2, según FN 942017-5 y EN 60068-2-27
Homologación	RCM Mark c UL us - Recognized (OL)
Marca CE (ver declaración de conformidad)	según la normativa UE sobre EMC

Característica	Valor
	según la normativa UE de baja tensión según la directiva RoHS-RL de la UE
Marcado UKCA (véase la declaración de conformidad)	Según la normativa sobre utillaje eléctrico del Reino Unido Según la normativa CEM del Reino Unido Según la normativa RoHS del Reino Unido
Certificado entidad que lo expide	UL E342973
Tensión nominal de funcionamiento DC	680 V
Tipo de conmutación del devanado	Estrella interior
Número de pares de polos	5
Momento de giro en reposo	6,3 ... 13 Nm
Momento de giro nominal	5,1 ... 7,8 Nm
Pico del momento de giro	13,7 ... 38,7 Nm
Velocidad de giro nominal	2.700 1/min
Cantidad máxima de giros en función del tiempo	4.530 ... 5.150 1/min
Revoluciones mecánicas máx.	13.000 1/min
Potencia nominal del motor	1.450 ... 2.200 W
Corriente permanente de reposo	4,4 ... 9,7 A
Corriente nominal del motor	3,5 ... 5,9 A
Pico de corriente	13,7 ... 36 A
Constante del motor	1,32 ... 1,54 Nm/A
Constantes del momento de giro en reposo	1,34 ... 1,75 Nm/A
Constante de tensión, fase/fase	93,2 ... 106 mV/min
Resistencia del devanado fase-fase	0,81 ... 3,35 Ohm
Inductancia del devanado fase-fase	9 ... 32,4 mH
Devanado inductancia longitudinal Ld (fase)	5,7 ... 17,8 mH
Devanado inductancia transversal Lq (fase)	6,8 ... 24,3 mH
Constante de tiempo eléctrica	14,5 ... 16,7 ms
Constante de tiempo térmica	68 ... 74 min
Resistencia térmica	0,39 ... 0,6 K/W
Brida de medición	300x300x20 acero
Momento de inercia de la masa global en la toma de fuerza	3,15 ... 10,6 kgcm ²
Peso del producto	5.500 ... 13.300 g
Esfuerzo axial admisible del eje	200 N
Esfuerzo radial admisible del eje	815 ... 1.110 N
Transmisor de la posición del rotor	Encoder absoluto monovuelta Encoder absoluto multivuelta
Designación del fabricante del transmisor de posición del rotor	ECl 1319 EQI 1331
Rotaciones absolutamente detectables del transmisor de posición del rotor	1 ... 4.096 N
Transmisor de posición del rotor, interfaz	EnDat 22
Transmisor de posición del rotor, principio de medición	inductivo
Tensión de funcionamiento DC del transmisor de posición del rotor	5 V
Margen de tensión de funcionamiento DC del transmisor de posición del rotor	3,6 ... 14 V
Valores de posición por revolución del transmisor de posición del rotor	524.288
Resolución del transductor de la posición del rotor	19 Bit
Precisión del sistema de medición de ángulos del transmisor de posición del rotor	-65 ... 65 arcsec
Momento de retención del freno	11 ... 18 Nm
Tensión de funcionamiento DC del freno	24 V
Consumo de corriente del freno	0,75 ... 1 A
Consumo del freno	18 ... 24 W
Resistencia de las bobinas del freno	24 ... 32 Ohm
Inductancia de las bobinas del freno	900 mH
Tiempo de desconexión del freno	≤ 80 ms
Tiempo de cierre del freno	≤ 40 ms
Retardo de respuesta DC del freno	≤ 5 ms
Máximo régimen al ralentí del freno	10.000 1/min
Trabajo de fricción máx. del freno	12.000 ... 15.000 J
Momento de inercia de la masa del freno	0,74 ... 2,15 kgcm ²
Ciclos de conmutación, freno de inmovilización	10 millones de accionamientos en vacío (sin fricción)

Característica	Valor
MTTF, componente parcial	190 años, transmisor de posición del rotor
Eficiencia energética	ENEFF (CN) / Class 2