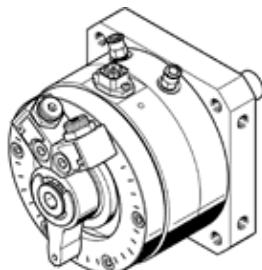


actuador giratorio DSMI-40-270-A-B

Número de artículo: 561691

FESTO

con sistema de medición de recorrido integrado. La detección adicional de la posición final es posible mediante un sensor de proximidad del tipo SME/SMT-10F-...-KL.



Hoja de datos

Característica	Valor
Margen de ajuste del ángulo de giro	0 ... 270 deg
Reducción de la carrera en las posiciones finales	5 °
Carrera mínima de posicionamiento	5° al posicionar 15° con Soft Stop
Diámetro del émbolo	40 mm
Ángulo de giro	0 ... 272 deg
Amortiguación	P: amortiguación por tope elástico/placa a ambos lados
Posición de montaje, posicionamiento	indistinto
Posición de montaje Soft Stop	horizontal
Principio de medición del sistema de medición de recorrido	analógico
Construcción	Eje de accionamiento con rodamiento de bolas Aleta giratoria
Detección de la posición	para sensores de proximidad con sistema de medición de ángulos integrado
Presión de funcionamiento Mpa	0,2 ... 1 MPa
Presión de funcionamiento posicionar/Soft Stop	4 ... 8 bar
Frecuencia máx. de giro a 0,6 MPa (6 bar, 87 psi)	2 Hz
Velocidad máxima del proceso	2.000 deg/s
Velocidad mínima del movimiento	50 deg/s
Tiempo de posicionamiento típico carrera corta, horizontal	0,25/0,25 s
Tiempo de posicionamiento típico carrera larga, horizontal	0,30/0,55 s
Resistencia de conexión	5 kOhm
Corriente de arrastre recomendada	< 1 µA
Modo de funcionamiento	de doble efecto
Tensión de funcionamiento DC máxima	42 V
Corriente de curso máxima temporal	10 mA
Consumo máximo de corriente	4 mA
Tensión nominal de funcionamiento DC	10 V
Tolerancia de la resistencia de conexión	20 %
Fluctuación de tensión permisible	< 1 %
Marca CE (ver declaración de conformidad)	según la normativa UE sobre EMC según la directiva RoHS-RL de la UE
Marcado UKCA (véase la declaración de conformidad)	Según la normativa CEM del Reino Unido Según la normativa RoHS del Reino Unido
Fluido	Aire comprimido según ISO 8573-1:2010 [6:4:4]
Indicación sobre los fluidos de funcionamiento y de mando	Sin opción de funcionamiento con lubricación
Resistencia permanente a choques según DIN/IEC 68 parte 2-82	controlado según grado 2
Clase de resistencia a la corrosión KBK	0 - sin riesgo de corrosión
Conformidad PWIS	VDMA24364-B2-L
Tipo de protección	IP65 según IEC 60529
Resistencia a vibraciones según DIN/IEC 68 parte 2-6	controlado según grado 2
Temperatura ambiente	-10 ... 60 °C

Característica	Valor
Energía del impacto en las posiciones finales	0,1 Nm
Fuerza axial máxima	120 N
Momento de inercia máximo de la masa, horizontal	0,12 kgm ²
Momento de inercia máximo de la masa, vertical	0,12 kgm ²
Fuerza radial máxima	350 N
Momento de inercia mínimo de la masa, horizontal	0,006 kgm ²
Momento de inercia mínimo de la masa, vertical	0,006 kgm ²
Momento de giro teórico a 0,6 MPa (6 bar, 87 psi)	20 Nm
Peso del producto	3.950 g
Resolución ángulo	≤ 0,1 deg
Señal de salida	analógico
Linealidad independiente	0,0025
Precisión de repetición en posicionamiento	+/- 0,3 deg
Precisión de repetición Soft Stop en posición final	< 0,2 deg
Precisión de repetición Soft Stop en posición intermedia	+/- 2 deg
Conexión eléctrica, encoder de desplazamiento	4 contactos
Longitud del cable	30 m
Tipo de fijación	con rosca interior
Conexión neumática	G1/8
Material del cuerpo del sistema de medición	Aleación forjable de aluminio anodizado
Material de la palanca de tope	Aleación forjable de aluminio anodizado
Material del eje de accionamiento	Acero niquelado
Material del tope fijo	Acero
Material de la carcasa	Aleación forjable de aluminio anodizado
Material del acoplamiento del sistema de medición	TPE-U(PU)
Material de la chaveta	Acero
Material de la aleta pivotante	PET reforzado
Material del cuerpo del conector	PA reforzado
Material de la camisa del cilindro	Aleación forjable de aluminio