

# servomotor EMMT-AS-150-MK-HV-R3S

Número de artículo: 8148288

FESTO



## Hoja de datos

Característica	Valor
Temperatura ambiente	-15 ... 40 °C
Temperatura ambiente, a tener en cuenta:	Hasta 80 °C con reducción de -1,5 %/°C
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	IP21
Indicación sobre el tipo de protección	IP21 para el árbol del motor sin anillo obturador radial 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 8 x 7 x 36
Código de interfaz, salida motor	150A
Conexión eléctrica 1, tipo de conexión	Conector híbrido
Conexión eléctrica 1, técnica de conexión	M40x1
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	Según EN 60068-2-6
Resistencia a los golpes	Según EN 60068-2-29 15 g/11 ms según EN 60068-2-27
Homologación	RCM Mark c UL us - Recognized (OL)
Marca CE (ver declaración de conformidad)	según la normativa UE sobre EMC 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

Característica	Valor
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	33 Nm
Momento de giro nominal	13,5 Nm
Pico del momento de giro	60 Nm
Velocidad de giro nominal	3.500 1/min
Cantidad máxima de giros en función del tiempo	5.051 1/min
Revoluciones mecánicas máx.	10.000 1/min
Potencia nominal del motor	4.948 W
Corriente permanente de reposo	24 A
Corriente nominal del motor	10,2 A
Pico de corriente	50 A
Constante del motor	1,32 Nm/A
Constantes del momento de giro en reposo	1,54 Nm/A
Constante de tensión, fase/fase	92,9 mVmin
Resistencia del devanado fase-fase	0,211 Ohm
Inductancia del devanado fase-fase	3,3 mH
Devanado inductancia longitudinal Ld (fase)	1,65 mH
Devanado inductancia transversal Lq (fase)	1,65 mH
Constante de tiempo eléctrica	15,6 ms
Constante de tiempo térmica	45 min
Resistencia térmica	0,46 K/W
Brida de medición	450x450x30 acero
Momento de inercia de la masa global en la toma de fuerza	38,7 kgcm <sup>2</sup>
Peso del producto	18.700 g
Esfuerzo axial admisible del eje	217 N
Esfuerzo radial admisible del eje	1.085 N
Transmisor de la posición del rotor	Encoder absoluto monovuelta
Designación del fabricante del transmisor de posición del rotor	ECI 1319
Rotaciones absolutamente detectables del transmisor de posición del rotor	1
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
MTTF, componente parcial	190 años, transmisor de posición del rotor