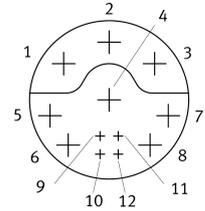


# Servomotor EMMT-EC-40-M-ES-R1SC

Número de artículo: 8171404

**FESTO**



## Hoja de datos

Característica	Valor
Temperatura ambiente	-40 °C...40 °C
Nota sobre la temperatura ambiente	Hasta 80 °C con derating de -1,5% por grado centígrado
Máx. altura de montaje	4000 m
Nota sobre la altura máxima de montaje	A partir de 1.000 m solo con reducción de -1,0 % por 100 m
Temperatura de almacenamiento	-40 °C...70 °C
Humedad relativa del aire	0 - 90 %
Conforme a la norma	IEC 60034
Clase térmica según EN 60034-1	F
Temperatura máxima de devanado	155 °C
Clase de dimensionado según EN 60034-1	S1
Forma de motor según EN 60034-7	IM B5 IM V1 IM V3
Posición de montaje	Cualquiera
Grado de protección	IP40
Nota sobre el grado de protección	IP40 para el árbol del motor sin anillo de obturación radial IP65 para la caja motor, incluida la técnica de conexión IP65 para el árbol del motor con anillo de obturación radial
Precisión de concentricidad, coaxialidad, juego axial según DIN SPEC 42955	N
Calidad de equilibrado	G 2,5
Momento de enclavamiento	<1,0% del par máximo
Vida útil del cojinete en condiciones nominales	20000 h
Código de interfaz, salida motor	40P
Conexión eléctrica 1, tipo de conexión	Conector híbrido
Conexión eléctrica 1, técnica de conexión	M17x0,75
Conexión eléctrica 1, cantidad de contactos/hilos	12
Grado de ensuciamiento	2
Nota sobre el material	Conformidad con la Directiva RoHS
Clase de resistencia a la corrosión CRC	0 - sin riesgo de corrosión
Conformidad PWIS	VDMA24364-Zona III

Característica	Valor
Resistencia a las vibraciones	Control para el transporte con grado de severidad 2 según FN 942017-4 y EN 60068-2-6
Resistencia a los golpes	Control de impactos con grado de severidad 2, según FN 942017-5 y EN 60068-2-27
Certificación	RCM c UL us - Recognized (OL)
Marcado CE (véase la declaración de conformidad)	Según Directiva de máquinas CEM de la UE Según la Directiva RoHS de la UE
Marcado UKCA (véase la declaración de conformidad)	Según la normativa del Reino Unido sobre CEM Según la normativa RoHS del Reino Unido Según la normativa del Reino Unido sobre utillaje eléctrico
Organismo que expide el certificado	UL E342973
Tensión nominal de funcionamiento DC	48 V
Tipo de conmutación del devanado	Estrella interior
Número de pares de polos	5
Momento de giro en reposo	0.45 Nm
Momento de giro nominal	0.44 Nm
Momento de giro máximo	1.32 Nm
Revoluciones nominales	3000 1/min
Revoluciones máx.	5770 1/min
Revoluciones mecánicas máx.	15000 1/min
Aceleración angular	100000 rad/s <sup>2</sup>
Potencia nominal del motor	138 W
Corriente permanente en reposo	5.2 A
Corriente nominal del motor	5.2 A
Corriente de pico	20 A
Constante del motor	0.085 Nm/A
Constantes del momento de giro en reposo	0.1 Nm/A
Constante de tensión, fase/fase	5.8 mVmin
Resistencia del devanado fase-fase	0.87 Ohm
Inductancia del devanado fase-fase	0.89 mH
Devanado inductancia longitudinal Ld (fase)	0.34 mH
Inductancia transversal Lq del devanado (fase)	0.45 mH
Constante de tiempo eléctrica	1.02 ms
Constante de tiempo térmica	21.4 min.
Resistencia térmica	1.35 K/W
Brida de medición	200 x 200 x 15 mm, acero
Par de salida total de inercia	0.07 kgcm <sup>2</sup>
Peso del producto	700 g
Carga axial admisible del eje	30 N
Esfuerzo radial admisible del eje	150 N
Transmisor de posición del rotor	Encoder absoluto, monovuelta
Designación del fabricante del transmisor de posición del rotor	Festo iC-MHM
Vueltas detectables de manera absoluta del transmisor de posición del rotor	1
Transmisor de posición del rotor, interfaz	BiSS-C
Transmisor de posición del rotor, principio de medición	Magnético
Tensión de funcionamiento DC del transmisor de posición del rotor	5 V
Margen de tensión de funcionamiento DC del transmisor de posición del rotor	4.5 V...5.5 V
Valores de posición por revolución del transmisor de posición del rotor	65536
Resolución del transmisor de posición del rotor	16 bit
Precisión del sistema de medición de ángulos del transmisor de posición del rotor	-1800 arcsec...1800 arcsec
MTTF, componente parcial	190 años, transmisor de posición del rotor