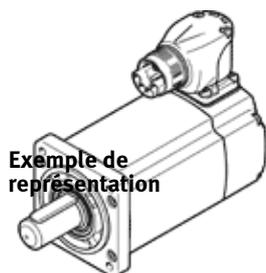
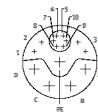


servomoteur EMMT-AS-100-

N° de pièce: 5185818

FESTO



Exemple de
représentation

Fiche technique

Fiche de données générales - Les valeurs individuelles dépendent de votre configuration.

Caractéristique	Valeur
Température ambiante	-15 ... 40 °C
Remarque sur la température ambiante	jusqu'à 80 °C avec déclassement de -1,5 %/°C jusqu'à 80 °C avec dépréciation de -1,75 % par degré Celsius jusqu'à 80 °C avec dépréciation de -2,25 % par degré Celsius
Altitude d'installation max.	4.000 m
Note sur l'altitude d'installation max.	à partir de 1 000 m seulement avec réduction de -1,0 % par 100 m
Température de stockage	-20 ... 70 °C
Humidité relative de l'air	0 - 90 %
Conforme à la norme	IEC 60034
Classe thermique selon EN 60034-1	F
Température d'enroulement max.	155 °C
Classe de fonctionnement selon EN 60034-1	S1
Surveillance de la température	Transmission numérique de la température du moteur via EnDat® 2.2
Construction du moteur selon EN 60034-7	IM B5 IM V1 IM V3
Position de montage	indifférent
Degré de protection	IP40 IP65
Note concernant le degré de protection	IP40 arbre du moteur sans RWDR IP65 arbre du moteur avec RWDR IP67 pour carter de moteur, connectique comprise
Concentricité, coaxialité, battement axial selon DIN SPEC 42955	N
Qualité d'équilibrage	G 2,5
Couple d'enclenchement	< 1,0 % du couple de crête
Durée de vie en stock sous conditions nominales	20.000 h
Conception arbre à clavette	DIN 6885 A 6 x 6 x 32
Code d'interface, arrêt moteur	100A
Connexion électrique 1, type de connexion	Fiches hybrides
Raccordement électrique 1, technologie de connexion	M23x1
Connexion électrique 1, nombre de pôles/fils	15
Degré d'encrassement	2
Note sur la matière	Conforme RoHS
Classe de résistance à la corrosion KBK	0 - Aucun effet de corrosion
Conformité PWIS	VDMA24364-Zone III
Résistance aux vibrations	Test d'application de transport au niveau de sévérité 2 selon FN 942017-4 et EN 60068-2-6
Résistance aux chocs	Essai de chocs avec degré de sévérité 2 selon FN 942017-5 et EN 60068-2-27
Agrément	RCM Mark c UL us - Recognized (OL)
Marque CE (voir déclaration de conformité)	selon la directive européenne CEM selon la directive européenne sur les équipements basse tension

Caractéristique	Valeur
	Selon la directive 2011/65/UE relative à la limitation de l'utilisation de certaines substances dangereuses dans les équipements électriques et électroniques
Marquage UKCA (voir la déclaration de conformité)	selon les prescriptions UK pour les équipements électriques selon les prescriptions UK pour la CEM selon les prescriptions UK RoHS
Certificat entité exposante	UL E342973
Tension de service nominale CC	680 V
Type de capteur de bobine	En étoile interne
Nombre de paires de pôles	5
Couple à l'arrêt	6,3 ... 13 Nm
Couple nominal	5,1 ... 7,8 Nm
Couple de crête	13,7 ... 38,7 Nm
Vitesse de rotation nominale	2.700 1/min
Vitesse de rotation max.	4.530 ... 5.150 1/min
Vitesse de rotation mécanique max.	13.000 1/min
Puissance nominale du moteur	1.450 ... 2.200 W
Courant d'arrêt permanent	4,4 ... 9,7 A
Courant nominal moteur	3,5 ... 5,9 A
Courant de crête	13,7 ... 36 A
Constante de moteur	1,32 ... 1,54 Nm/A
Constante de couple à l'arrêt	1,34 ... 1,75 Nm/A
Tension constante, phase-phase	93,2 ... 106 mVmin
Résistance de la bobine phase-phase	0,81 ... 3,35 Ohm
Inductance de la bobine phase-phase	9 ... 32,4 mH
Induction longitudinale du bobinage Ld (phase)	5,7 ... 17,8 mH
Induction transversale de l'enroulement Lq (phase)	6,8 ... 24,3 mH
Constante de temps électrique	14,5 ... 16,7 ms
Constante de temps thermique	68 ... 74 min
Résistance thermique	0,39 ... 0,6 K/W
Bride de mesure	300x300x20 acier
Moment d'inertie total de la prise de force	3,15 ... 10,6 kgcm ²
Poids du produit	5.500 ... 13.300 g
Charge axiale admissible sur l'arbre	200 N
Charge radiale admissible sur l'arbre	815 ... 1.110 N
Codeur de position de rotor	Codeur mono-tour absolu Codeur multi-tours absolu
Indicateur de position du rotor, désignation du constructeur	ECl 1319 EQI 1331
Indicateur de position du rotor, acquisition du nombre absolu de tours	1 ... 4.096 N
Interface du capteur de position du rotor	EnDat 22
Principe de mesure du capteur de position du rotor	inductif
Indicateur de position du rotor, tension de service DC	5 V
Indicateur de position du rotor, plage de tension de service DC	3,6 ... 14 V
Indicateur de position du rotor, valeurs de position par tour	524.288
Déclenchement de l'encodeur de position du rotor	19 Bit
Indicateur de position du rotor, précision du système de mesure d'angle	-65 ... 65 arcsec
Couple de maintien frein	11 ... 18 Nm
Tension de service DC frein	24 V
Consommation du frein	0,75 ... 1 A
Puissance absorbée frein	18 ... 24 W
Résistance de bobine du frein	24 ... 32 Ohm
Inductance de bobine du frein	900 mH
Temps de séparation du frein	≤ 80 ms
Temps de fermeture du frein	≤ 40 ms
Temporisation à l'enclenchement DC du frein	≤ 5 ms
Vitesse max. en marche à vide du frein	10.000 1/min
Friction du frein max.	12.000 ... 15.000 J
Moment d'inertie du frein	0,74 ... 2,15 kgcm ²
Cycles de commutation, frein de maintien	10 millions de cycles à vide (sans travail de friction)
MTTF, sous-composant	190 ans, indicateur de position du rotor

Caractéristique	Valeur
Efficacité énergétique	ENEFF (CN) / Class 2