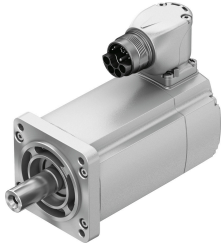


Servo motor EMMT-AS-60-S-HS-RMB

Broj dijela: 5242203

FESTO



Podatkovni list

Svojstvo	Vrijednost
Temperatura okoline	-15 °C...40 °C
Napomena o temperaturi okoline	do 80 °C uz smanjenje od -1,5% po stupnju Celzijusa
Maksimalna visina ugradnje	4000 m
Napomena o maksimalnoj visini ugradnje	As of 1,000 m: only with derating of -1.0% per 100 m
Temperatura skladištenja	-20 °C...70 °C
Relativna vlažnost	0 - 90 %
Odgovara normi	IEC 60034
Toplinska klasa prema EN 60034-1	F
Maksimalna temperatura namota	155 °C
Dimenzionalna klasa prema EN 60034-1	S1
Praćenje temperature	Digitalni prijenos temperature motora putem EnDat 2.2
Dizajn motora prema EN 60034-7	IM B5 IM V1 IM V3
Položaj montaže	po želji
Klasa zaštite	IP40
Napomena o stupnju zaštite	IP40 za osovinu motora bez radijalne brtve vratila IP65 za osovinu motora s radijalnim brtvenim prstenom vratila IP67 za kućište motora uključujući tehnologiju spajanja
Koncentričnost, koaksijalnost, aksijalno otpuštanje prema DIN SPEC 42955	N
Balansiranje kvalitete	G 2,5
Zakretni moment zupčanika	<1,0% vršnog momenta
Vijek trajanja ležajeva pod nominalnim uvjetima	20000 h
Kod sučelja Motor Out	60p
Električni priključak 1, vrsta priključka	Hibridni utikač
Električni priključak 1, tehnika spajanja	M23x1
Električni priključak 1, broj pinova / žica	15
Stupanj onečišćenja	2
Napomena o materijalima	U skladu s RoHS
Klasa otpornosti na koroziju CRC	0 - nema izloženosti koroziji
LABS sukladnost	VDMA24364 zona III

Svojstvo	Vrijednost
Snaga zamora	Ispitivanje primjene u transportu s razinom ozbiljnosti 2 prema FN 942017-4 i EN 60068-2-6
Otpornost na udarce	Test udarca s razinom ozbiljnosti 2 prema FN 942017-5 i EN 60068-2-27
Odobrenje	RCM oznaka c UL us - Recognized (OL)
CE oznaka (vidi izjavu o sukladnosti)	prema EU EMC direktivi prema EU direktivi o niskom naponu prema EU RoHS direktivi
UKCA oznaka (vidi izjavu o sukladnosti)	prema UK propisima za EMC prema UK RoHS propisima prema UK propisima za električnu opremu
Tijelo za izdavanje certifikata	UL E342973
Nazivni radni napon DC	680 V
Tip prebacivanja namota	Zvijezda unutra
Broj parova polova	5
Zakretni moment mirovanja	0.66 Nm
Nazivni moment	0.6 Nm
Vrhunski zakretni moment	1.6 Nm
Ocjenjena brzina	3000 rpm
Maks. broj okretaja	15000 rpm
Maksimalna mehanička brzina	16000 rpm
Nazivna snaga motora	190 W
Kontinuirana struja mirovanja	1.6 A
Motor nazivne struje	1.4 A
Vršna struja	5.4 A
Motorna konstanta	0.41 Nm/A
Konstantni moment mirovanja	0.49 Nm/A
Konstantni napon faza-faza	29.9 mVmin
Otpor namota između faze	11.7 Ohm
Induktivnost namota faza-faza	38 mH
Induktivnost serije namota Ld (faza)	15.5 mH
Poprečna induktivnost namota Lq (faza)	19 mH
Električna vremenska konstanta	2.1 ms
Toplinska vremenska konstanta	41 min
Toplinska otpornost	1.5 K/W
Mjerna prirubnica	250 x 250 x 15 mm, čelik
Ukupni izlazni moment inercije	0.257 kgcm ²
Težina proizvoda	1500 g
Dopušteno aksijalno opterećenje osovine	70 N
Dopušteno radijalno opterećenje osovine	350 N
Davač položaja rotora	Encoder absolut, multi turn
Oznaka proizvođača davača položaja rotora	EQI 1131
Apsolutno vidljivi okretaji kodera položaja rotora	4096
Sučelje davača položaja rotora	EnDat 22
Princip mjerenja kodera položaja rotora	Induktivni
Radni napon kodera položaja rotora DC	5 V
Raspon radnog napona enkodera položaja rotora DC	3.6 V...14 V
Vrijednosti položaja enkodera položaja rotora po okretaju	524288
Rezolucija kodera položaja rotora	19 bit
Mjerenje kuta točnosti sustava kodera položaja rotora	-120 arcsec...120 arcsec
Zakretni moment kočnice	2.5 Nm
Radni napon istosmjerne kočnice	24 V
Potrošnja snage kočnice	0.46 A 11 W
Otpor kočionog svitka	52.4 Ohm

Svojstvo	Vrijednost
Induktivna kočnica svitka	700 mH
Vrijeme odvajanja kočnica	35 ms
Vrijeme zatvaranja kočnice	10 ms
DC kašnjenje odziva kočnice	2 ms
Maksimalna brzina kočnice u praznom hodu	10000 rpm
Maksimalna radna kočnica trenja	5600 J
Moment inercije kočne mase	0.074 kgcm ²
Prebacivanje ciklusa zadržavanja kočnice	10 milijuna pokretanja u praznom hodu (bez rada trenja!)
MTTF, podkomponenta	190 godina, senzor položaja rotora