

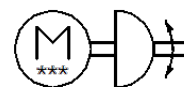
rotary drive unit ERMS-32-

Cikkszám: 8087809

FESTO



Minta ábrázolás



Adatlap

Átfogó adatlap – Az egyes értékek az Ön konfigurációjától függenek.

Jellemző	Érték
Méret	32
Konstrukciós felépítés	Elektromechanikus forgóhajtás With integrated drive Beépített hajtóművel
Beépítési helyzet	tetszőleges
Felfogási mód	belső menettel
Forgásszög	90° 180°
Hajtómű áttétel	7:1
Max.fordulatszám	100 1/min
Max. speed at 90°	100 1/min
Elfordítási játék	0.2 deg
Ismétlési pontosság	±0,1 °
Pozíció felismerés	Motor encoder
Max. tengelyirányú erő	450 N
Max. sugárirányú erő	550 N
Megengedett tehetetlenségi nyomaték	0.0164 kgm2
Gyártmány súlya	2,304 g
Léptetési szög teljes lépésnél	1.8 deg
Léptető szög túrése	±5 %
Ciklusidő	100 %
Feszültségellátás, csatlakozási típus	Csatlakozó
Feszültségellátás, csatlakozási technika	M12x1, T-coded to EN 61076-2-111
Feszültségellátás, pólusok/erek száma	4
Logic interface, connection type	Csatlakozó
Logic interface, connection technology	M12x1, A kódolt az EN 61076-2-101 szerint
Logic interface, number of poles/wires	8
Logic interface, connection pattern	00992264
Max. vezetékhoossz	15 m outputs 15 m inputs 20 m IO-Link üzemeltetése esetén
Névleges feszültség, DC	24 V
Névleges áram	5.3 A
Névleges áram, motor	5 A
Max. áramfelvétel	5.3 A
Megengedett feszültség ingadozás	+/- 15 %
Digitális logikai bemenetek száma	2
Logikai bemenetek tulajdonságai	konfigurálható galvanikusan nincs leválasztva
Specifikáció, logikai bemenet	Based on IEC 61131-2, type 1
Logikai bemenet működési tartomány	24 V
Áramköri logika bemenetek	NPN (negatívra kapcsoló) PNP (pozitívra kapcsoló)
Digitális 24 V DC logikai kimenetek száma	2

Jellemző	Érték
Digitális logikai kimenetek tulajdonságai	konfigurálható galvanikusan nincs leválasztva
Digitális logikai kimenetek max. árama	100 mA
Kapcsolási logika, kimenetek	NPN (negatívra kapcsoló) PNP (pozitívra kapcsoló)
IO-link, SIO-üzemmód támogatása	igen
IO-Link, protokoll	Device V 1.1
IO-Link, kommunikációs üzemmód	COM3 (230,4 kBaud)
IO-Link, port típus	A
IO-Link, portok száma	1
IO-Link, folyamat adat szélesség OUT (KI)	2 Byte
IO-link, folyamatadat-tartalom KI	Move in 1 bit Move out 1 bit Quit Error 1 bit Move Intermediate 1 bit
IO-Link, folyamat adat szélesség IN (BE)	2 Byte
IO-Link, folyamat adat tartalom IN	State In 1 bit State Out 1 bit State Move 1 bit State Device 1 bit State Intermediate 1 bit
IO-link, szervizadat-tartalom BE	32 bit Force 32 bit Position 32 bit Speed
IO-Link, minimális ciklusidő	1 ms
IO-Link, adattároló szükségessége	0.5 Kilobyte
IO-Link, csatlakoztatási technika	Csatlakozó
Paraméterező interfész	IO-Link User interface
Szigetelés védelmi osztály	B
Motorfajta	Léptető motor
Forgórész helyzetérzékelő	Abszolút egyfordulatú enkóder
Forgó pozíció enkóder mérési elv	mágneses
Forgórész helyzet jeladó felbontása	16 Bit
Referencia menet	Fix ütköző tömb pozitív Fix ütköző tömb negatív
Védőfunkció	Hőmérséklet felügyelet
Kiegészítő funkciók	User interface Integrated end-position sensing
Kijelző	LED
Üzemkész állapot kijelző	LED
Angular acceleration	$\leq 140 \text{ rad/s}^2$
Engedély	RCM Mark
KC mark	KC-EMV
CE jel (lásd konformitási nyilatkozat)	EU-EMV-irányelv szerint in accordance with EU RoHS directive
UKCA marking (see declaration of conformity)	To UK instructions for EMC To UK RoHS instructions
Forgató nyomaték csúcs	5.6 Nm
Interfész kód, alap	E8-55
Védettség	IP40
Védettségi osztály	III
Tárolási hőmérséklet	-20 ... 60 °C
Környezeti hőmérséklet	0 ... 50 °C
Megjegyzés a környezeti hőmérsékletre	Above an ambient temperature of 30 °C, the power must be reduced by 2% per K.
Relatív légnedvesség	0 - 85 %
Rezgésállóság	Transport application test with severity level 1 as per FN 942017-4 and EN 60068-2-6
Ütésállóság	Lökőpróba 1-es pontossági osztállyal az FN 942017-5 és az EN 60068-2-27 szerint

Jellemző	Érték
PWIS conformity	VDMA24364 zone III
Anyag megjegyzés	RoHS konform
Material flange	Alumínium ötvözet, eloxált
Material housing	Anodised wrought aluminium alloy
Speed "Speed press"	2 m/s
Max. áramfelvétel, logika	0.3 A
Karbantartási időköz	Élethosszig tartó kenés