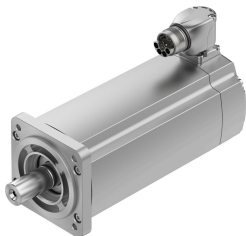


サーボモータ EMMT-AS-80-M-LS-RMB

製品番号: 5255436

FESTO



データシート

| 特徴 | 値 |
|---------------------------------------|--|
| 周囲温度 | -15 -C...40 -C |
| 周囲温度の情報 | 80°Cまで1°Cごとに1.5%ずつのディレーティング |
| 最大設置高さ | 4000 m |
| 最高設置高さの情報 | 1,000mから100ごとに-1.0%ずつのディレーティング |
| 保管温度 | -20 -C...70 -C |
| 相対湿度 | 0 - 90% |
| 規格準拠 | IEC 60034 |
| EN 60034-1に準拠した熱クラス | F |
| 最高巻線温度 | 155 -C |
| EN 60034-1 準拠の規格クラス | S1 |
| 温度モニタ | EnDat 2.2によるモータ温度のデジタル伝送 |
| EN 60034-7準拠のモータ型式 | IM B5 IMV1 IM V3 |
| 取付位置 | 任意 |
| 保護等級 | IP40 |
| 保護等級に関する注記 | IP40, ロータリシャフトシールなしのモータシャフト IP65, ロータリシャフトシールなしのモータシャフト IP67, ポートを含むモータハウジング |
| DIN SPEC 42955に準拠した同心性精度, 同軸性, 軸方向の振れ | N |
| バランス値 | G2.5 |
| グリッドトルク | ピークトルクの1.0%以下 |
| 公称条件時のベアリングの寿命 | 20000 h |
| インタフェースコード モータアウト | 80P |
| 電気ポート 1, 接続種類 | ハイブリッドプラグ |
| 電気ポート1, 接続方式 | M23x1 |
| 電気ポート1, 芯数 | 15 |
| 汚染度 | 2 |
| マテリアルに関する注意事項 | RoHS準拠 |
| 耐食性クラス KBK | 0 - 耐腐食性なし |
| LABS 認証 | VDMA24364-ゾーン III |
| 耐振性 | FN 942017-4およびEN 60068-2-6準拠の重大度2の輸送アプリケーションテスト |

| 特徴 | 値 |
|---------------------------|---|
| 耐衝撃性 | FN942017-5およびEN60068-2-27準拠の重要度2の耐衝撃テスト |
| 認証 | RCMマーク c UL us - 認定 (OL) |
| CEマーク(適合性宣言を参照) | EU-EMC指令準拠 欧州低電圧指令に準拠 EU RoHS (特定有害物質使用制限) 指令準拠 |
| UKCA マーク (適合性宣言を参照) | UK 電磁環境適合性(EMC) 規定 UK RoHS指令に準拠 UK電気機器規定に準拠 |
| 証明書発行機関 | UL E342973 |
| 定格動作電圧 DC | 325 V |
| 巻き上げスイッチタイプ | アスタリスク 内側 |
| ピン数 | 5 |
| 停止時トルク | 2.6 Nm |
| 定格トルク | 2.2 Nm |
| ピークトルク | 6.4 Nm |
| 定格回転速度 | 3000 1/min |
| 最高回転数 | 6150 1/min |
| 最高機械的回転数 | 14000 1/min |
| 定格出力 モータ | 690 W |
| 恒久停止電流 | 4.9 A |
| 定格電流 モータ | 4.1 A |
| ピーク電流 | 17.1 A |
| モータ定数 | 0.54 000039 |
| 停止時トルク定数 | 0.62 000039 |
| 相間の電圧定数 | 37.3 mVmin |
| 相と相のコイル抵抗 | 2.04 Ohm |
| 相と相のコイル誘導性 | 8.9 mH |
| コイル直列インダクタンス Ld(相) | 5.4 mH |
| 巻き上げクロスインダクタンス Lq(相) | 6.6 mH |
| 電気時間比較演算子 | 6.5 ms |
| 熱時間比較演算子 | 45 min |
| 熱抵抗 | 0.78 K/W |
| 測定フランジ | 250 x 250 x 15mm, 鋼 |
| 総出力慣性モーメント | 1.285 000018 |
| 製品質量 | 3360 g |
| シャフトへの許容アキシャル方向負荷 | 120 N |
| 許容ラジアルシャフト負荷 | 620 N |
| ロータポジションセンサ | アブソリュートエンコーダ, マルチターン |
| ロータポジションセンサ メーカー名 | EQI 1131 |
| 絶対検出可能な分解能のロータポジションセンサ | 4096 |
| ローターポジションセンサ インタフェース | EnDat 22 |
| ロータポジションセンサ 測定原理 | 誘導 |
| ロータポジションセンサ 作動電圧 DC | 5 V |
| ロータポジションセンサ 作動電圧範囲 DC | 3.6 V...14 V |
| ロータポジションセンサの1回転あたりのポジション値 | 524288 |
| ロータポジションセンサ 分解能 | 19 bit |
| ロータポジションセンサ システム精度 角度測定 | -120 arcsec...120 arcsec |
| ブレーキ保持トルク | 4.5 Nm |
| 作動電圧 DC ブレーキ | 24 V |
| 消費電流 ブレーキ | 0.5 A |
| 消費電力 ブレーキ | 12 W |
| ブレーキのコイル抵抗 | 48 Ohm |
| コイルインダクタンス ブレーキ | 1000 mH |

| 特徴 | 値 |
|-----------------|---------------------|
| ブレーキ分離時間 | 55 ms |
| ブレーキ閉時間 | 15 ms |
| DCブレーキ応答遅延 | 3 ms |
| 許容アイドル回転数 ブレーキ | 10000 1/min |
| 最大ブレーキ摩擦 | 8200 J |
| 負荷慣性モーメント ブレーキ | 0.249 000018 |
| 保持ブレーキのスイッチサイクル | 1000万回の空動作 (摩擦作用無し) |
| MTTF, サブコンポーネント | 190年, ロータポジションセンサ |
| エネルギー効率 | ENEFF(CN)/Class 2 |