

servomotor EMMT-AS-60-M-LS-RM

Código da peça: 5242205

FESTO



Ficha técnica

| Característica | Valor |
|---|--|
| Temperatura ambiente | -15 ... 40 °C |
| Observação sobre a temperatura ambiente | até 80°C com redução de torque -1,5%/°C |
| Altura máx. de montagem | 4.000 m |
| Observação sobre altura máx. de montagem | A partir de 1.000 m somente com desaceleração de -1,0% por 100 m |
| Temperatura de armazenamento | -20 ... 70 °C |
| Umidade relativa do ar | 0 - 90 % |
| Conforme norma | IEC 60034 |
| Classe térmica conforme EN 60034-1 | F |
| Temperatura máx. da bobina | 155 °C |
| Classe de medição conforme EN 60034-1 | S1 |
| Monitoramento da temperatura | Transmissão digital da temperatura do motor por EnDat 2.2 |
| Design do motor conforme EN 60034-7 | IM B5 IM V1 IM V3 |
| Posição de instalação | Nos dois lados |
| Classe de proteção | IP40 |
| Observação sobre grau de proteção: | IP40 eixo do motor sem RWDR IP65 eixo do motor com RWDR IP67 para o corpo do motor, incluindo sistema de conexão |
| Concentricidade, coaxialidade, excentricidade axial conforme DIN SPEC 42955 | N |
| Qualidade do balanceamento | G 2,5 |
| Torque de travamento | <1,0% do torque de pico |
| Durabilidade do mancal em condições normais | 20.000 h |
| Código de interface, saída do motor | 60P |
| Conexão elétrica 1, tipo de conexão | Conectores híbridos |
| Conexão elétrica 1, tecnologia de conexão | M23x1 |
| Conexão elétrica 1, número de pinos/fios | 15 |
| Grau de contaminação | 2 |
| Observações sobre material | Conforme RoHS |
| Classe de resistência à corrosão KBK | 0 – Sem resistência à corrosão |
| Conformidade LABS | VDMA24364-Zona III |
| Resistência à vibração | Teste de aplicação do transporte com grau de severidade 2 conforme FN 942017-4 e EN 60068-2-6 |
| Resistência a choques | Teste de choque com nível de gravidade 2 conforme FN 942017-5 e EN 60068-2-27 |
| Autorização | RCM Mark c UL us - Recognized (OL) |
| Certificação CE (veja Declaração de Conformidade) | conforme Diretriz EU-EMV Conforme Diretriz EU sobre baixa tensão conforme EU-RoHS-RL |
| Marca UKCA (ver declaração de conformidade) | conforme regulamentos do Reino Unido para equipamentos elétricos conforme regulamentos do Reino Unido para EMV conforme regulamentos RoHS do Reino Unido |
| Órgão emissor do certificado | UL E342973 |
| Tensão operacional nominal c.c. | 325 V |

| Característica | Valor |
|--|---|
| Tipo de comutação da bobina | Estrela interna |
| Quantidade de pares do polo | 5 |
| Torque de paralisação | 1,24 Nm |
| Torque nominal | 1,1 Nm |
| Torque máximo | 3,4 Nm |
| Velocidade nominal de rotação | 3.000 1/min |
| Rotação máxima | 6.800 1/min |
| Rotação mecânica máx. | 16.000 1/min |
| Potência nominal motor | 350 W |
| Corrente de parada contínua | 2,7 A |
| Corrente nominal do motor | 2,4 A |
| Corrente de pico | 11 A |
| Constante de motor | 0,45 Nm/A |
| Constante do torque de parada | 0,53 Nm/A |
| Tensão constante, fase-a-fase | 32 mVmin |
| Resistência da bobina fase-fase | 4,85 Ohm |
| Indutividade da bobina fase-fase | 20 mH |
| Indutância longitudinal do enrolamento Ld (fase) | 8 mH |
| Indutância transversal do enrolamento Lq (fase) | 10 mH |
| Constante de tempo elétrica | 2,7 ms |
| Constante de tempo térmica | 41 min |
| Resistência térmica | 1,1 K/W |
| Flange de medição | 250 x 250 x 15 mm, aço |
| Momento de inércia geral na alimentação de ar comprimido | 0,286 kgcm ² |
| Peso do produto | 1.530 g |
| Carga do eixo axial admissível | 70 N |
| Carga de eixo radial admissível | 350 N |
| Sensor de posição do rotor | Encoder absoluto multivoltas |
| Sistema de medição de posição da designação do fabricante | EQI 1131 |
| Sistema de medição de posição absoluto das rotações | 4.096 |
| Interface do encoder de posição do rotor | EnDat 22 |
| Princípio de medição do encoder de posição do rotor | indutivo |
| Sistema de medição de posição da tensão de alimentação CC | 5 V |
| Sistema de medição de posição da amplitude de tensão de serviço CC | 3,6 ... 14 V |
| Sistema de medição de posição do número de posições por rotação | 524.288 |
| Ativação do encoder de posição do rotor | 19 Bit |
| Sistema de medição de posição da precisão do sistema da medição de ângulos | -120 ... 120 arcsec |
| MTTF, subcomponente | 190 anos, sistema de medição de posição |