

servomotor EMMT-AS-150-MR-HV-R3MY

Código da peça: 8148302

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	IP21
Observação sobre grau de proteção:	IP21 para o eixo do motor sem anel de vedação do eixo radial 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	150A
Conexão elétrica 1, tipo de conexão	Conectores híbridos
Conexão elétrica 1, tecnologia de conexão	M40x1
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	conforme EN 60068-2-6
Resistência a choques	conforme EN 60068-2-29 15 g/11 ms conforme 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	TÜV 968/FSP 2317.00/21 UL E342973
Tensão operacional nominal c.c.	680 V

Característica	Valor
Tipo de comutação da bobina	Estrela interna
Quantidade de pares do polo	5
Torque de paralisação	33 Nm
Torque nominal	13,5 Nm
Torque máximo	60 Nm
Velocidade nominal de rotação	3.500 1/min
Rotação máxima	5.051 1/min
Rotação mecânica máx.	10.000 1/min
Potência nominal motor	4.948 W
Corrente de parada contínua	24 A
Corrente nominal do motor	10,2 A
Corrente de pico	50 A
Constante de motor	1,32 Nm/A
Constante do torque de parada	1,54 Nm/A
Tensão constante, fase-a-fase	92,9 mVmin
Resistência da bobina fase-fase	0,211 Ohm
Indutividade da bobina fase-fase	3,3 mH
Indutância longitudinal do enrolamento Ld (fase)	1,65 mH
Indutância transversal do enrolamento Lq (fase)	1,65 mH
Constante de tempo elétrica	15,6 ms
Constante de tempo térmica	45 min
Resistência térmica	0,46 K/W
Flange de medição	450x450x30 aço
Momento de inércia geral na alimentação de ar comprimido	38,7 kgcm ²
Peso do produto	18.700 g
Carga do eixo axial admissível	217 N
Carga de eixo radial admissível	1.085 N
Sensor de posição do rotor	Safety Enc. absolut multi turn
Sistema de medição de posição da designação do fabricante	EQI 1331
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	-65 ... 65 arcsec
Nível de Integridade e Segurança (SIL) do componente	SIL 2, encoder
Performance Level (PL) do componente	Categoria 3, Performance Level d, Encoder
PFHd do componente	15 x 10E-9, encoder
Tempo de utilização Tm do componente	20 anos, transmissor da posição do encoder
MTTF, subcomponente	190 anos, sistema de medição de posição