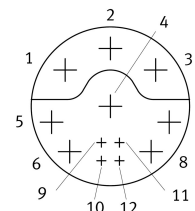


Servo motor EMMT-EC-40-M-ES-R1MC

Número de referência: 8171405

FESTO



Ficha técnica

Característica	Valor
Temperatura ambiente	-40 oC...40 oC
Observação sobre a temperatura ambiente	Até 80°C com redução dos valores de -1,5% por graus Celsius
Altura de instalação máx.	4000 m
Observação na altura de instalação máx.	Com 1.000 m e superior apenas com redução dos valores em -1,0% por 100 m
Temperatura de armazenamento	-40 oC...70 oC
Humidade relativa	0 - 90%
De acordo com a norma	IEC 60034
Classe térmica de acordo com EN 60034-1	F
Temperatura máx. de enrolamento	155 oC
Classe de classificação de acordo com EN 60034-1	S1
Monitorização da temperatura	Dig. temp. motor por BiSS-C
Tipo de motor de acordo com EN 60034-7	IM B5 IM V1 IM V3
Posição de montagem	Qualquer um
Nível de proteção	IP40
Observação sobre o nível de proteção	IP40 para eixo do motor sem vedante de veios rotativos IP65 para a caixa do motor, incluindo a tecnologia de conexão IP65 para o eixo do motor com vedante de eixo rotativo
Concentricidade, coaxialidade, deslocamento axial de acordo com DIN SPEC 42955	N
Qualidade do balanceador	G 2,5
Momento de inércia	< 1,0% do binário máximo
Tempo útil do armazenamento em condições nominais	20000 h
Código da interface de corte do motor	40P
Ligação elétrica 1, tipo de conexão	Conector híbrido
Ligação elétrica 1, tecnologia de conexão	M17x0,75
Conexão elétrica 1, número de pinos/fios	12
Nível de contaminação	2
Observação sobre os materiais	Em conformidade com a RoHS

Característica	Valor
Classe de resistência à corrosão (CRC)	0 - Sem resistência à corrosão
Em conformidade com LABS	VDMA24364 zona III
Resistência à vibração	Teste à aplicação do transporte com gravidade classe 2 de acordo com FN 942017-4 e EN 60068-2-6
Resistência a choques	Teste ao choque com nível de gravidade 2 de acordo com FN 942017-5 e EN 60068-2-27
Certificado	Marca RCM c UL us - Recognized (OL)
Marcação CE (ver declaração de conformidade)	De acordo com a Diretiva EMC da UE De acordo com a diretiva RoHS da UE
Marcação UKCA (ver declaração de conformidade)	De acordo com as especificações do Reino Unido para EMV De acordo com as especificações da RoHS do Reino Unido de acordo com a normativa do Reino Unido para o material elétrico
Autoridade emissora do certificado	UL E342973
Tensão de funcionamento nominal CC	48 V
Tipo de comutação do enrolamento	Estrela interior
Número de pares do polo	5
Torque estático	0.45 Nm
Torque nominal	0.44 Nm
Torque de pico	1.32 Nm
Velocidade de rotação nominal	3000 1/min
Velocidade rotacional máx.	5770 1/min
Velocidade mecânica máx.	15000 1/min
Aceleração angular	100000 rad/s ²
Potência nominal do motor	138 W
Corrente contínua crítica	5.2 A
Corrente nominal do motor	5.2 A
Corrente de pico	20 A
Constantes do motor	0.085 Nm/A
Constante do torque de paralisação	0.1 Nm/A
Constante de tensão fase-a-fase	5.8 mV/min
Resistência do enrolamento fase a fase	0.87 Ohm
Indutância de enrolamento fase a fase	0.89 mH
Indutividade longitudinal de enrolamento Ld (fase)	0.34 mH
Indução transversal Lq no enrolamento (fase)	0.45 mH
Constante de tempo elétrica	1.02 ms
Constante de tempo térmica	21.4 min
Resistência térmica	1.35 K/W
Flange de medição	200 x 200 x 15 mm, aço
Saída total do momento de inércia	0.07 kgcm ²
Peso do produto	700 g
Carga permissível do eixo axial	30 N
Carga do eixo radial permissível	150 N
Sensor de posição do rotor	Codificador absoluto, multigiro
Sensor de posição do rotor para designação do fabricante	KCD-BC33B-1617-JP4F-GRQ-009
Sensor de posição do rotor para rotações detetáveis absolutas	4096
Interface do sensor de posição do rotor	BiSS-C
Princípio de medição do sensor de posição do rotor	Magnético
Sensor de posição do rotor para tensão operacional CC	5 V
Sensor de posição do rotor para faixa de tensão operacional CC	4.5 V...5.5 V
Sensor de posição do rotor, valores de posição por revolução	131072
Resolução do sensor de posição do rotor	17 bit
Medição do ângulo de precisão do sistema do sensor de posição do rotor	-320 arcsec...320 arcsec
MTTF, subcomponente	190 anos, sensor de posição do rotor

