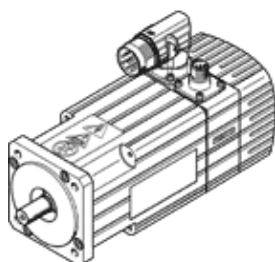


# Servomotor EMMS-AS-70-MK-HV-RSB-S1

Cod: 1704827

FESTO

fara reductor.



## Fisa tehnica

Caracteristica	valoare
Temperatura mediului	-10 ... 40 °C
Temperatura de depozitare	-20 ... 60 °C
Umiditatea relativa a aerului	0 - 90 %
Corespunde normelor	IEC 60034
Clasa de protectie a izolatiei	F
clasa masurare conform EN 60034-1	S1
Supraveghere temperatura	rezistenta PTC
Tip de protectie	IP65
Design arbore cheie Woodruff	DIN 6885 A 4 x 4 x 16
Tehnologie de conectare electrica	stecher
Indicatie material	conform RoHS
Clasa de rezistenta la coroziune KBK	2 - Rezistenta moderata la coroziune
Aprobare	RCM Mark c UL us - Recognized (OL)
Simbol CE (vezi declaratia de conformitate)	conform directivei europene EMV conform directivei europene pentru echipamente cu tensiuni scazute
Tensiune nominala de operare DC	565 V
Tensiune nominala DC	565 V
Tip comutare infasurari	Stea interior
Numarul de perechi de poli	4
Moment de rotatie de repaus	2,52 Nm
Cuplu nominal	2,19 Nm
Moment de rotatie de varf	8,55 Nm
Viteza nominala	5.000 1/min
Numarul maxim de turatii	5.560 1/min
Putere nominala motor	1.146 W
Curent nominal motor	1,84 A
Curent de varf	8,3 A
Constanta motorului	1,189 Nm/A
Tensiune constanta, faza-faza	71,83 mVmin
Rezistenta infasurare faza-faza	13,007 Ohm
Inductanta infasurari faza-faza	24,523 mH
Momentul de inertie total la antrenare	0,68 kgcm <sup>2</sup>
Greutate produs	2.900 g
Incarcare axiala admisibila a arborelui	75 N
Incarcare radiala admisibila a arborelui	200 N
Senzor de pozitie a rotorului	Encoder absolut single turn
Interfata traductor pozitie rotor	EnDat 22
Principiu de masurare traductor pozitie rotor	inductiv
Rezolutie traductor pozitie rotor	18 Bit
Momentul de oprire al franei	2 Nm
tensiune de operare DC frana	24 V
consumul de putere la frana	11 W

Caracteristica	valoare
Momentul de inertie al franei	0,07 kgcm <sup>2</sup>
Cicluri frana de mentinere	10 mil. actionari in gol (fara frecare)
MTTF, subcomponent	76 ani, encoder pozitie rotor 1769 ani, frana mentinere
MTTFd, subcomponent	152 ani, encoder pozitie rotor