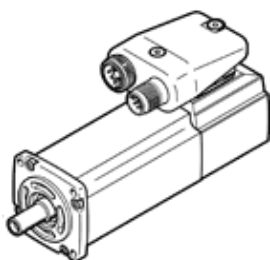


Servomotor EMME-AS-40-M-LV-AS

Cod: 2082444

FESTO

fara reductor, fara frana.



Fisa tehnica

Caracteristica	valoare
Temperatura mediului	-10 ... 40 °C
Temperatura de depozitare	-20 ... 70 °C
Umiditatea relativa a aerului	0 - 90 %
Corespunde normelor	IEC 60034
Clasa de protectie a izolatiei	F
clasa masurare conform EN 60034-1	S1
Tip de protectie	IP21
Tehnologie de conectare electrica	stecher
Indicatie material	conform RoHS
Clasa de rezistenta la coroziune KBK	0 - Fara rezistenta la coroziune
Conformitatea PWIS	VDMA24364-zona III
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 in conformitate cu directivele EU RoHS
Marcaj UKCA (a se vedea declaratia de conformitate)	conform reglementarilor UK privind echipamentele electrice conform reglementărilor UK privind EMC conform reglementarilor UK RoHS
Tensiune nominala de operare DC	360 V
Tensiune nominala DC	360 V
Tip comutare infasurari	Stea interior
Numarul de perechi de poli	2
Moment de rotatie de repaus	0,35 Nm
Cuplu nominal	0,21 Nm
Moment de rotatie de varf	1,4 Nm
Viteza nominala	9.000 1/min
Numarul maxim de turatii	10.000 1/min
Putere nominala motor	200 W
Circuit deschis curent continuu	1,6 A
Curent nominal motor	1,2 A
Curent de varf	6,4 A
Constanta motorului	0,175 Nm/A
Tensiune constanta, faza-faza	13,2 mVmin
Rezistenta infasurare faza-faza	8,6 Ohm
Inductanta infasurari faza-faza	4,51 mH
Momentul de inertie total la antrenare	0,054 kgcm ²
Greutate produs	700 g
Incarcare axiala admisibila a arborelui	12 N
Incarcare radiala admisibila a arborelui	115 N
Senzor de pozitie a rotorului	Encoder absolut single turn
Interfata traductor pozitie rotor	HIPERFACE®
Principiu de masurare traductor pozitie rotor	capacitiv
Traductor pozitie rotor, perioade sinus/cosinus per rotatie	16
Rezolutie tipica traductor pozitie rotor	12 Bit
Traductor pozitie rotor, precizie unghiulara tipica	20 arcmin
MTTFd, subcomponent	340 ani, encoder pozitie rotor