

Серводвигатель EMMT-AS-150-MKR-HV-R3SB

№ изделия: 8148315

FESTO



Таблица данных

Характеристика	Значение
Температура окружающей среды	-15 ... 40 °C
Примечание по окружающей температуре	up to 80°C with derating -1.5%/°C
Max. installation height	4.000 m
Note on max. installation height	As of 1,000 m, only with derating of -1.0% per 100 m
Температура хранения	-20 ... 70 °C
Относительная влажность воздуха	0 - 90 %
Соответствует стандарту	IEC 60034
Класс температурной стойкости по стандарту EN 60034-1	F
Max. winding temperature	155 °C
Класс расчета параметров по стандарту EN 60034-1	S1
Мониторинг температуры	Digital motor temperature transmission via EnDat® 2.2
Motor type to EN 60034-7	IM B5 IM V1 IM V3
Положение при сборке	Любое
Класс защиты	IP21
Примечание по классу защиты	IP21 for motor shaft without rotary shaft seal IP65 motor shaft with RWDR IP67 for motor housing with connection technology
Concentricity, coaxiality, axial runout to DIN SPEC 42955	N
Balance quality	G 2,5
Detent torque	<1.0% of peak torque
Storage lifetime under nominal conditions	20.000 h
Конструкция вала - сегментная шпонка	DIN 6885 A 8 x 7 x 36
Код интерфейса, выход двигателя	150A
Электрическое подключение 1, тип подключения	Гибридные разъемы
Электрическое подключение 1, технология подключения	M40x1
Электрическое подключение 1, количество контактов/проводов	15
Степень загрязнения	2
Замечания по материалу	Соответствует директиве по ограничению использования опасных веществ (RoHS)
Классификация сопротивления коррозии CRC	0 - Нет стойкости к коррозии
PWIS conformity	VDMA24364 zone III
Стойкость к вибрации	по EN 60068-2-6
Сопротивление ударной нагрузке	по EN 60068-2-29 15 g/11 ms to EN 60068-2-27
Авторизация	RCM Mark с UL us - Recognized (OL)
Обозначение CE (см. заявление о соответствии)	в соответствии с директивой EU по электромагнитной совместимости EMC в соответствии с директивой EU по оборудованию низкого напряжения в соответствии с директивой EU RoHS
UKCA marking (see declaration of conformity)	To UK instructions for electrical equipment To UK instructions for EMC To UK RoHS instructions

Характеристика	Значение
Сертификационный департамент	UL E342973
Номинальное рабочее напряжение DC	680 V
Тип переключателя обмотки	Звезда внутри
Number of pole pairs	5
Момент удержания	33 Nm
Номинальный момент	13,5 Nm
Пиковый момент	60 Nm
Номинальная скорость вращения	3.500 1/min
Макс. скорость	5.051 1/min
Max. mechanical speed	10.000 1/min
Номинальная мощность мотора	4.948 W
Ток холостого хода	24 A
Номинальный ток мотора	10,2 A
Пиковый ток	50 A
Постоянная мотора	1,32 Nm/A
Standstill torque constant	1,54 Nm/A
Константа напряжения, фаза-фаза	92,9 mV/min
Сопротивление обмотки фаза-фаза	0,211 Ohm
Индуктивность обмотки фаза-фаза	3,3 mH
Winding longitudinal inductivity Ld (phase)	1,65 mH
Winding cross inductivity Lq (phase)	1,65 mH
Electric time constant	15,6 ms
Thermal time constant	45 min
Thermal resistance	0,46 K/W
Measuring flange	450 x 450 x 30, steel
Общий момент инерции массы при подъеме	46,9 kgcm ²
Вес продукта	22.200 g
Допустимая осевая нагрузка на вал	217 N
Допустимая радиальная нагрузка на вал	1.085 N
Датчик положения ротора	Абсолютный однооборотный энкодер
Rotor position sensor, manufacturer designation	ECI 1319
Rotor position sensor, absolute detectable revolutions	1
Интерфейс поворотного энкодера	EnDat 22
Принцип измерения поворотного энкодера	Индуктивный
Rotor position sensor, DC operating voltage	5 V
Rotor position sensor, DC operating voltage range	3,6 ... 14 V
Rotor position sensor, position values per revolution	524.288
Триггер энкодера положения ротора	19 Bit
Rotor position sensor, system accuracy of angle measurement	-65 ... 65 arcsec
Тормозной удерживающий момент	45 Nm
Рабочее напряжение DC для тормоза	24 V
Brake current consumption	1,08 A
Потребляемая мощность, тормоз	26 W
Brake separation time	230 ms
Brake closing time	45 ms
DC brake response delay	6 ms
Max. brake no-load speed	10.000 1/min
Момент инерции тормоза	8,2 kgcm ²
Циклы переключения, удерживающий тормоз	5 миллионов холостых ходов (без работы трения!)
MTTF, субэлемент	190 years, rotor position sensor