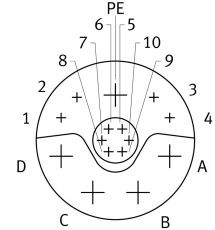
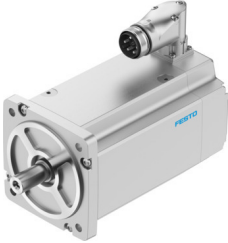


Servomotor EMMT-AS-150-MR-HV-R3S

Número de artículo: 8148300

FESTO



Hoja de datos

Característica	Valor
Temperatura ambiente	-15 °C...40 °C
Nota sobre la temperatura ambiente	Hasta 80 °C con derating de -1,5% por grado centígrado
Máx. altura de montaje	4000 m
Nota sobre la altura máxima de montaje	A partir de 1.000 m solo con reducción de -1,0 % por 100 m
Temperatura de almacenamiento	-20 °C...70 °C
Humedad relativa del aire	0 - 90 %
Conforme a la norma	IEC 60034
Clase térmica según EN 60034-1	F
Temperatura máxima de devanado	155 °C
Clase de dimensionado según EN 60034-1	S1
Supervisión de la temperatura	Transferencia de calor del motor digital vía EnDat 2.2
Forma de motor según EN 60034-7	IM B5 IM V1 IM V3
Posición de montaje	Cualquiera
Grado de protección	IP21
Nota sobre el grado de protección	IP21 para el árbol del motor sin anillo obturador radial IP65 para el árbol del motor con anillo de obturación radial IP67 para la caja motor, incluida la técnica de conexión
Precisión de concentricidad, coaxialidad, juego axial según DIN SPEC 42955	N
Calidad de equilibrado	G 2,5
Momento de enclavamiento	<1,0% del par máximo
Vida útil del cojinete en condiciones nominales	20000 h
Código de interfaz, salida motor	150A
Conexión eléctrica 1, tipo de conexión	Conector híbrido
Conexión eléctrica 1, técnica de conexión	M40×1
Conexión eléctrica 1, cantidad de contactos/hilos	15
Grado de ensuciamiento	2
Nota sobre el material	Conformidad con la Directiva RoHS

Característica	Valor
Clase de resistencia a la corrosión CRC	0 - sin riesgo de corrosión
Conformidad PWIS	VDMA24364-Zona III
Resistencia a las vibraciones	Según EN 60068-2-6
Resistencia a los golpes	Según EN 60068-2-29 15 g/11 ms según EN 60068-2-27
Certificación	RCM c UL us - Recognized (OL)
Marcado CE (véase la declaración de conformidad)	Según Directiva de máquinas CEM de la UE Según la Directiva de baja tensión de la UE Según la Directiva RoHS de la UE
Marcado UKCA (véase la declaración de conformidad)	Según la normativa del Reino Unido sobre CEM Según la normativa RoHS del Reino Unido Según la normativa del Reino Unido sobre utillaje eléctrico
Organismo que expide el certificado	UL E342973
Tensión nominal de funcionamiento DC	680 V
Tipo de conmutación del devanado	Estrella interior
Número de pares de polos	5
Momento de giro en reposo	33 Nm
Momento de giro nominal	13.5 Nm
Momento de giro máximo	60 Nm
Revoluciones nominales	3500 1/min
Revoluciones máx.	5051 1/min
Revoluciones mecánicas máx.	10000 1/min
Aceleración angular	100000 rad/s ²
Potencia nominal del motor	4948 W
Corriente permanente en reposo	24 A
Corriente nominal del motor	10.2 A
Corriente de pico	50 A
Constante del motor	1.32 Nm/A
Constantes del momento de giro en reposo	1.54 Nm/A
Constante de tensión, fase/fase	92.9 mVmin
Resistencia del devanado fase-fase	0.211 Ohm
Inductancia del devanado fase-fase	3.3 mH
Devanado inductancia longitudinal Ld (fase)	1.65 mH
Inductancia transversal Lq del devanado (fase)	1.65 mH
Constante de tiempo eléctrica	15.6 ms
Constante de tiempo térmica	45 min.
Resistencia térmica	0.46 K/W
Brida de medición	450 x 450 x 30 mm, acero
Par de salida total de inercia	38.7 kgcm ²
Peso del producto	18700 g
Carga axial admisible del eje	217 N
Esfuerzo radial admisible del eje	1085 N
Transmisor de posición del rotor	Encoder absoluto, monovuelta
Designación del fabricante del transmisor de posición del rotor	ECL 1319
Vueltas detectables de manera absoluta del transmisor de posición del rotor	1
Transmisor de posición del rotor, interfaz	EnDat 22
Transmisor de posición del rotor, principio de medición	Inductivo
Tensión de funcionamiento DC del transmisor de posición del rotor	5 V
Margen de tensión de funcionamiento DC del transmisor de posición del rotor	3.6 V...14 V
Valores de posición por revolución del transmisor de posición del rotor	524288
Resolución del transmisor de posición del rotor	19 bit

Característica	Valor
Precisión del sistema de medición de ángulos del transmisor de posición del rotor	-65 arcsec...65 arcsec
MTTF, componente parcial	190 años, transmisor de posición del rotor