

Servo motor EMMT-AS-190-M-HS-R3MY

Broj dijela: 8148368

FESTO



Podatkovni list

Svojstvo	Vrijednost
Temperatura okoline	-15 °C...40 °C
Napomena o temperaturi okoline	do 80 °C uz smanjenje od -1,5% po stupnju Celzijusa
Maksimalna visina ugradnje	4000 m
Napomena o maksimalnoj visini ugradnje	od 1.000 m samo sa smanjenjem od -1,0% na svakih 100 m
Temperatura skladištenja	-20 °C...70 °C
Relativna vlažnost	0 - 90 %
Odgovara normi	IEC 60034
Toplinska klasa prema EN 60034-1	F
Maksimalna temperatura namota	155 °C
Dimenzionalna klasa prema EN 60034-1	S1
Praćenje temperature	Digitalni prijenos temperature motora putem EnDat 2.2
Dizajn motora prema EN 60034-7	IM B5 IM V1 IM V3
Položaj montaže	po želji
Klasa zaštite	IP21
Napomena o stupnju zaštite	IP21 za osovinu motora bez radijalne brtve vratila IP65 za osovinu motora s radijalnim brtvenim prstenom vratila IP67 za kućište motora uključujući tehnologiju spajanja
Koncentričnost, koaksijalnost, aksijalno otpuštanje prema DIN SPEC 42955	N
Balansiranje kvalitete	G 2,5
Zakretni moment zupčanika	<1,0% vršnog okretnog momenta
Vijek trajanja ležajeva pod nominalnim uvjetima	20000 h
Kod sučelja Motor Out	190B
Električni priključak 1, vrsta priključka	Hibridni utikač
Električni priključak 1, tehnika spajanja	M40x1
Električni priključak 1, broj pinova / žica	15
Stupanj onečišćenja	2
Napomena o materijalima	U skladu s RoHS

Svojstvo	Vrijednost
Klasa otpornosti na koroziju CRC	0 - nema izloženosti koroziji
LABS sukladnost	VDMA24364 zona III
Snaga zamora	sukladno EN 60068-2-6
Otpornost na udarce	prema EN 60068-2-29 15 g / 11 ms prema EN 60068-2-27
Odobrenje	c UL us - Recognized (OL)
CE oznaka (vidi izjavu o sukladnosti)	prema EU EMC direktivi prema EU direktivi o niskom naponu prema EU RoHS direktivi
UKCA oznaka (vidi izjavu o sukladnosti)	prema UK propisima za EMC prema UK RoHS propisima prema UK propisima za električnu opremu
Tijelo za izdavanje certifikata	MOT 968/FSP 2317.00/21 UL E342973
Nazivni radni napon DC	680 V
Tip prebacivanja namota	Zvijezda unutra
Broj parova polova	5
Zakretni moment mirovanja	76.7 Nm
Nazivni moment	59.1 Nm
Vrhunski zakretni moment	118.3 Nm
Ocjenjena brzina	1200 1/min
Maks. broj okretaja	2163 1/min
Maksimalna mehanička brzina	8000 1/min
Kutno ubrzanje	100000 rad/s ²
Nazivna snaga motora	7427 W
Kontinuirana struja mirovanja	25 A
Motor nazivne struje	19.2 A
Vršna struja	41.5 A
Motorna konstanta	3.08 Nm/A
Konstantni moment mirovanja	3.56 Nm/A
Konstantni napon faza-faza	215.2 mVmin
Otpor namota između faze	0.285 Ohm
Induktivnost namota faza-faza	12.3 mH
Induktivnost serije namota Ld (faza)	5.65 mH
Poprečna induktivnost namota Lq (faza)	6.15 mH
Električna vremenska konstanta	39.6 ms
Toplinska vremenska konstanta	70 min
Toplinska otpornost	0.31 K/W
Mjerna priрубnica	450 x 450 x 30 mm, čelik
Ukupni izlazni moment inercije	110 kgcm ²
Težina proizvoda	42200 g
Dopušteno aksijalno opterećenje osovine	500 N
Dopušteno radijalno opterećenje osovine	2530 N
Davač položaja rotora	Sigurnosni enkoder absolut, multi turn
Oznaka proizvođača davača položaja rotora	EQI 1331
Apsolutno vidljivi okretaji kodera položaja rotora	4096
Sučelje davača položaja rotora	EnDat 22
Princip mjerenja kodera položaja rotora	Induktivni
Radni napon kodera položaja rotora DC	5 V
Raspon radnog napona enkodera položaja rotora DC	3.6 V...14 V
Vrijednosti položaja enkodera položaja rotora po okretaju	524288
Rezolucija kodera položaja rotora	19 bit
Mjerenje kuta točnosti sustava kodera položaja rotora	-65 arcsec...65 arcsec
Sigurnosna komponenta	Sigurnosna komponenta

Svojstvo	Vrijednost
maksimalni SIL	Razina sigurnosnog integriteta 2
Sigurnosne podfunkcije do SIL2	Sigurno prikupljanje i prijenos podataka o položaju s jednim okretajem
maksimalni PL i kategorija	Razina izvedbe d, kategorija 3
Sigurnosna podfunkcija do PL d, kat. 3	Sigurno prikupljanje i prijenos podataka o položaju s jednim okretajem
PFHd, podkomponenta	15 x 10E-9, Enkoder
Vijek trajanja Tm, podkomponenta	20 godina, senzor položaja rotora
MTTF, podkomponenta	190 godina, senzor položaja rotora
Energetska učinkovitost	ENEFF (CN) / Klasa 1