

サーボモータ
EMMT-AS-150-MR-HV-R3SB
製品番号: 8148303

FESTO



データシート

特徴	値
周囲温度	-15 °C...40 °C
周囲温度の情報	80°Cまで1°Cごとに1.5%ずつのディレーティング
最大設置高さ	4000 m
最高設置高さの情報	1,000mから100ごとに-1.0%ずつのディレーティング
保管温度	-20 °C...70 °C
相対湿度	0 - 90%
規格準拠	IEC 60034
EN 60034-1に準拠した熱クラス	F
最高巻線温度	155 °C
EN 60034-1 準拠の規格クラス	S1
温度モニタ	EnDat 2.2によるモータ温度のデジタル伝送
EN 60034-7準拠のモータ型式	IM B5 IMV1 IM V3
取付位置	任意
保護等級	IP21
保護等級に関する注記	IP21(ロータリシャフトシールなしのモータシャフト向け) IP65, ロータリシャフトシールなしのモータシャフト IP67, ポートを含むモータハウジング
DIN SPEC 42955に準拠した同心性精度, 同軸性, 軸方向の振れ	N
バランス値	G2.5
グリッドトルク	ピークトルクの1.0%以下
公称条件時のベアリングの寿命	20000 h
インタフェースコード モータアウト	150A
電気ポート 1, 接続種類	ハイブリッド プラグ
電気ポート1, 接続方式	M40x1
電気ポート1, 芯数	15
汚染度	2
マテリアルに関する注意事項	RoHS準拠
耐食性クラス KBK	0 - 耐腐食性なし

特徴	値
LABS 認証	VDMA24364-ゾーン III
耐振性	EN 60068-2-6準拠
耐衝撃性	EN 60068-2-29準拠 15g/11ms, EN 60068-2-27準拠
認証	RCMマーク c UL us - 認定 (OL)
CEマーク (適合性宣言を参照)	EU-EMC指令準拠 欧州低電圧指令に準拠 EU RoHS (特定有害物質使用制限) 指令準拠
UKCA マーク (適合性宣言を参照)	UK 電磁環境適合性(EMC) 規定 UK RoHS指令に準拠 UK電気機器規定に準拠
証明書発行機関	UL E342973
定格動作電圧 DC	680 V
巻き上げスイッチタイプ	アスタリスク 内側
ピン数	5
停止時トルク	33 Nm
定格トルク	13.5 Nm
ピークトルク	60 Nm
定格回転速度	3500 1/min
最高回転数	5051 1/min
最高機械的回転数	10000 1/min
角加速	100000 rad/s ²
定格出力 モータ	4948 W
恒久停止電流	24 A
定格電流 モータ	10.2 A
ピーク電流	50 A
モータ定数	1.32 Nm/A
停止時トルク定数	1.54 Nm/A
相間の電圧定数	92.9 mVmin
相と相のコイル抵抗	0.211 Ohm
相と相のコイル誘導性	3.3 mH
コイル直列インダクタンス Ld(相)	1.65 mH
巻き上げクロスインダクタンス Lq(相)	1.65 mH
電気時間比較演算子	15.6 ms
熱時間比較演算子	45 min
熱抵抗	0.46 K/W
測定フランジ	450 x 450 x 30mm, 鋼
総出力慣性モーメント	46.9 kgcm ²
製品質量	22200 g
シャフトへの許容アキシャル方向負荷	217 N
許容ラジアルシャフト負荷	1085 N
ロータポジションセンサ	アブソリュートエンコーダ, シングルターン
ロータポジションセンサ メーカー名	ECI 1319
絶対検出可能な分解能のロータポジションセンサ	1
ローターポジションセンサ インタフェース	EnDat 22
ロータポジションセンサ 測定原理	誘導
ロータポジションセンサ 作動電圧 DC	5 V
ロータポジションセンサ 作動電圧範囲 DC	3.6 V...14 V
ロータポジションセンサの1回転あたりのポジション値	524288
ロータポジションセンサ 分解能	19 bit
ロータポジションセンサ システム精度 角度測定	-65 arcsec...65 arcsec
ブレーキ保持トルク	45 Nm
作動電圧 DC ブレーキ	24 V

特徴	値
消費電流 ブレーキ	1.08 A
消費電力 ブレーキ	26 W
ブレーキ分離時間	230 ms
ブレーキ閉時間	45 ms
DCブレーキ応答遅延	6 ms
許容アイドルリング回転数 ブレーキ	10000 1/min
1制動あたりの最高摩擦仕事	28000 J
1時間当たりの緊急停止回数	1
ブレーキ摩擦	2600 kJ
負荷慣性モーメント ブレーキ	8.2 kgcm ²
保持ブレーキのスイッチサイクル	500万回の空動作(摩擦作用無し！)
MTTF, サブコンポーネント	190年, ロータポジションセンサ