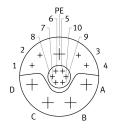
## 서보 모터 EMMT-AS-190-MR-HS-R3M 제품 번호: 8148379

**FESTO** 





## 데이터 시트

특징	값
주변 온도	-15 °C40 °C
주변 온도 관련 참고사항	80°C까지 °C당 -1.5%의 디레이팅
최대 설치 높이	4000 m
최대 설치 높이 관련 참고 사항	1,000 m 초과 시 100 m당 -1.0%의 디레이팅
보관 온도	-20 °C70 °C
상대 습도	0 - 90 %
표준을 준수합니다	IEC 60034
EN 60034-1에 따른 열 등급	F
최대 권선 온도	155 °C
EN 60034-1에 따른 치수 등급	S1
온도 모니터링	EnDat 2.2를 통한 디지털 모터 온도 전송
EN 60034-7에 따른 모터 디자인	IM B5 IM V1 IM V3
설치 위치	임의 방향
보호 등급	IP21
보호 등급 관련 참고 사항	로터리 샤프트 씰 미포함 모터 축을 위한 IP21 레이디얼 샤프트 씰 포함 모터 축을 위한 IP65 연결 기술이 포함된 모터 하우징에 대해 IP67
DIN SPEC 42955에 따른 래이디얼 런아웃 정확도, 동축도, 액시얼 런아웃	N
밸런싱 품질	G 2.5
잠금 토크	피크 토크의 < 1.0%
정격 조건에서 베어링 수명	20000 h
인터페이스 코드 모터 Out	190B
전기 연결부 1, 연결 방식	하이브리드 플러그
전기 연결부 1, 연결 기술	M40x1
전기 연결부 1, 핀/선 수	15
오염도	2
소재 관련 참고 사항	RoHS 준수
내식성 등급 CRC	0 - 부식 스트레스 없음

내전용성 (R 60062 2-20에 따라 (N 60062 2-200 2-2	특징	값
대충격성 변 60068-2-270대 대학 15g/11 ms   전중	LABS 적합성	VDMA24364-영역 III
변수 0008로 27에 따라 15 g/11 ms  20대 대략 (UL us: Recognized)UL  EE 마크(대함 선안 잘 2)  EE 마크(대함 선안 잘 2)  EE 마크(대함 선안 잘 3)  EE NECK 지하에 따름	내진동성	EN 60068-2-6 적용
	내충격성	
	인증	
영국 전기 3억 대 구정에 따라 영국 전기 3억 대 구정에 따라 인증시 발급 기관 UL 53 42 97 3 1	CE 마크(적합성 선언 참조)	EU 저전압 지침에 따름
DC 정격 작용 전압 전선 수위 청 등류	UKCA 마크(적합성 선언 참조)	영국 RoHS 규정에 따라
전선 스위칭 종류 5 5 5 5 5 5 5 5 5 5 5 5 5 5 5 5 5 5	인증서 발급 기관	UL E342973
플레이수 정지 토크 76.7 Nm 정리 토크 118.3 Nm 피크 토크 118.3 Nm 교권 숙도 1200 1/min 최대 수도 2163 1/min 최대 가격적 회전수 8000 1/min 기계적 회전수 100000 rad/s² 모터 정격 플래 74.27 W 지속 설치 전략 19.2 A 모터 정격 플래 19.2 A 모터 정격 플래 19.2 A 모터 정격 전략 19.2 A 모터 정격 전략 19.2 A 모터 점검 전략 25.6 Nm/A 상대상 점압 상수 3.56 Nm/A 상대상 점압 상수 215.2 m/win 상산 권선 인터턴스 보(위상) 5.65 mH 교리 발한 인터턴스 보(위상) 5.65 mH 교리 발한 인터턴스 보(위상) 6.15 mH 장인 경상수 70 분, min 일 저항 0.31 K/W 를 점점 0.31 K/W 를 점점 110 kgcm² 제품 무게 42200 g 축상함 수하증 500 N 보건방함 당 작 수하증 500 N 보건방함 보급 수하증 500 N 보건방함 기계선 세조사 당원 일 대한 시설 전략 25.0 N 의전 위치 선서 제조사 당원 일 대한 스타인 13.31 1 의접 위치 선서 제조사 당원 의접 위치 선서 인터데이스 EDDA 12.2 N 의접 위치 선서 제조사 당원 의접 위치 선서 이전 등 전함 및 모든 의 의 의 의 수 의 의 의 의 의 의 의 의 의 의 의 의 의 의	DC 정격 작동 전압	680 V
정지 도크	권선 스위칭 종류	스타 내부
정역 토크 118.3 km 118.3 km 3 210 1/min 3 210	폴 페어 수	5
파크 토크 118.3 Nm 공칭 속도 1200 1/min 최대 수도 2163 1/min 최대 기계적 원진수 8000 1/min 기계적 원진수 100000 rad/s² 모터 정격 출력 7427 W 지속 정지 전류 25 A 모터 정격 충력 10.2 A 피크 전류 41.5 A 지급 본산수 3.08 Nm/A 정지 토크 상수 3.08 Nm/A 정지 토크 상수 3.56 Nm/A 상대상 안당 상수 215.2 m/min 상산 권선 전략 0.285 Q 상산 권선 인택턴스 Ld(위상) 5.65 mH 교일 필반항 인택턴스 Ld(위상) 5.65 mH 교일 필반항 인택턴스 Ld(위상) 6.15 mH 경기적 시간 상수 70 분, min 일 시간 상수 70 분, min 일 지장 0.31 K/W 측정 플랜션 전반트 110 kgcm² 제품 무게 4200 g 축받성 유축 착중 500 N 반경방향 하용 축하중 2530 N 최전 위치 센서 전 작용 정진 4096 최전 위치 센서 제조사 명칭 500 N 보건 위치 센서 전 제조사 명칭 500 N 보건 위치 센서 전 제조사 명칭 500 N 화전 위치 센서 전 주장 원리 업무 100 N N N N N N N N N N N N N N N N N N	정지 토크	76.7 Nm
공황 속도 1200 1/min 최대 속도 2163 1/min 최대 수도 2163 1/min 최대 기계회 한수 8000 1/min 기계회전수 8000 1/min 기계회전수 100000 rad/s² 모터 정격 출력 7427 W 지속 경지 전류 25 A 모터 정격 전류 19.2 A 피크 전류 19.2 A 모터 장수 3.08 Nm/A 정지 토크 상수 3.08 Nm/A 정지 토크 상수 3.56 Nm/A 상대상 장압 상수 215.2 m/min 100000 rad/s² 상상 권선 인택인스 12.3 mH 100000 100000 100000 100000 100000 1000000	정격 토크	59.1 Nm
최대 유도 2163 1/min 3대기계적 원진수 8000 1/min 기계적 원진수 8000 1/min 기계적 원진수 100000 rad/s² 모터 징격 출력 7,227 W 지속 정지 전류 25 A 모터 징격 전류 19,2 A 코크 전류 41,5 A 모터 장수 3,08 Nm/A 정지 토크 상수 3,08 Nm/A 정지 토크 상수 3,56 Nm/A 상대상 전만 상수 215,2 m/min 상상 권선 인터전스 12,3 mH 의민단 전시 20,285 대 의미 전시 20,40 H 의미 20	피크 토크	118.3 Nm
최대기계적 회전수 8000 1/min 100000 rad/s² 모터 장걱 출락 7427 W 기소속 장지 전류 25 A 모터 장걱 전류 15.2 A 기소주 전류 15.2 A 기소주 전류 15.2 A 기소주 전류 15.2 A 기고 전류 41.5 A 기소주 전류 3.08 Nm/A 기소주 전후 3.08 Nm/A 기소주 전후 12.5.2 m/min 상상 권선 저항 0.285 Û 기소주	공칭 속도	1200 1/min
각가속도 10000 rad/s² 모터 정격 출력 7427 W 지속 정지 전류 25 A 모터 정격 전류 19.2 A 피크 전류 41.5 A 모터 정수 41.5 A 모터 상수 3.08 Nm/A 장지 도급 상수 3.08 Nm/A 상대상 권안 참수 215.2 mVmin 상산 권선 지향 0.285 ① 상사 권선 인택턴스 보여(위상) 5.65 mH 코의 활항한 인택턴스 Lq(위상) 5.65 mH 전기적 시간 상수 39.6 ms 열 시간 상수 70 분, min 열 저항 0.31 K/W 종종 급관성 모멘트 110 kgcm² 제품 무게 4220 g 축방한 이용 축 하중 50 N 반경방향 다용 축 하중 50 N 환경 원시 선서 전 전 부경 원리 수 4096 회전 위치 센서 전 대극 청 회진수 4096 회전 위치 센서 인터페이스 함전 위치 센서 인터페이스 회전 위치 센서 인드 등 전압 범위 회전 위치 센서 인드 등 전압 범위 회전 위치 센서 인도 등 전압 범위 회전 위치 센서 인스트를 전압 범위 회전 위치 센서 시스템 정확도 각도 측정 65 arcsec65 arcsec MITF, 파트 감포년트 190년, 회전 위치 센서	최대 속도	2163 1/min
모터 정격 출액 7427 W 지속 정지 진류 25 A 모터 정격 전류 19.2 A 미크 전류 41.5 A 모터 상수 3.08 Nm/A 정지 토크 상수 3.08 Nm/A 정지 토크 상수 3.56 Nm/A 상대상 전입 상수 215.2 mVmin 산상 권선 저항 0.285 \O 상상 권선 어택	최대 기계적 회전수	8000 1/min
지속정지전류 19.2 A  모터 정격 전류 19.2 A  피크 전류 41.5 A  SUB Nm/A  정지 토크 상수 3.56 Nm/A  상대상 전압 상수 215.2 mVmin 상상 권선 인터턴스 보이 12.3 mH 와인딩 증방한 인터턴스 Ld(위상) 5.65 mH 코일 횡방한 인터턴스 Ld(위상) 6.15 mH 전기적 시간 상수 70 분, min 열 저항 39.6 mS 열 시간 상수 70 분, min 열 저항 0.31 K/W 축정플러지 450 x 450 x 30 mm, 스틸 총 등력 관성 모멘트 110 kgcm² 제품 무게 42200 g 총 당한 하용 축 하중 500 N 반경방향 이용 축 하중 500 N 반경방향 이용 축하중 2530 N 회전 위치 센서 제조사 명칭 회전수 4096 회전 위치 센서 제조사 명칭 회전수 4096 회전 위치 센서 전단테이스 토미점 122 회전 위치 센서 인디테이스 토미점 123 회전 위치 센서 인디테이스 토미점 122 회전 위치 센서 인디테이스 토미점 123 토미점 12	각가속도	100000 rad/s <sup>2</sup>
모터 정격 전류 41.5 A 모터 상수 3.08 Nm/A 장지 토크 상수 3.56 Nm/A 상대상 전함 상수 215.2 mVmin 상·상 권선 인터턴스 상·상 권선 인터턴스 (대위상) 5.65 mH 코일 횡방향 인터턴스 (대위상) 6.15 mH 전기적 시간 상수 70 분. min 열 저항 93.6 ms 열 시간 상수 70 분. min 열 저항 93.6 ms 열 시간 상수 70 분. min 열 저항 93.1 K/W 축정 클랜지 450 x 450 x 30 mm, 스틸 총 등력 관성 모멘트 110 kgcm² 제품 무게 42200 g 축방향 허용 축하증 500 N 반경방향 허용 축하증 2530 N 회전 위치 센서 전대에스 정비 전대에스 절대 인크터 멀티턴 로터리 위치 센서 제조사 명칭 표한 의료 위치 센서 전대에스 트마리로 22 회전 위치 센서 전대에스 등 전임 회전 위치 센서 전다 작동 전임 범위 3.6 V14 V 회전 위치 센서 전다 작동 전임 범위 3.6 V14 V 회전 위치 센서 전너 지상 위치값 524288 회전 위치 센서 전에 지상대 위치값 524288 회전 위치 센서 신터템 이스 등 전임 법위 3.6 V14 V 회전 위치 센서 전에 취하로 각도 측정 (65 arcsec65 arcsec MTT, 파트 컴포넌트	모터 정격 출력	7427 W
피크 전류 41.5 A 모터 상수 3.08 Nm/A 장지 토크 상수 3.56 Nm/A 상대상 건압 상수 215.2 mVmin 상사상 권선 지형 0.285 Ω 상사상 권선 이덕턴스 12.3 mH 와인딩 종방향 인덕턴스 Ld(위상) 5.65 mH 코일 횡방향 인덕턴스 Ld(위상) 6.15 mH 전기적 시간 상수 39.6 ms 열시간 상수 70 분, min 열시장 450×45 30 mm, 스틸 경제장 450×45 30 mm, 스틸 종롱력 관성 모멘트 110 kgcm² 제품 무게 42200 g 종롱력 관성 모멘트 110 kgcm² 제품 무게 42200 g 조방향 허용 축 하중 500 N 반경방향 허용 축 하중 2530 N 최전 위치 센서 제조사 명칭 로먼 1331 31 31 31 31 31 31 31 31 31 31 31 3	지속 정지 전류	25 A
모 <table-cell></table-cell>	모터 정격 전류	19.2 A
정지 토크 상수 3.56 Nm/A 215.2 mVmin	피크 전류	41.5 A
상단 전압 상수 2번 저항 0.285 \( \Omega\$ 0.285 \	모터 상수	3.08 Nm/A
상상 권선 지항	정지 토크 상수	3.56 Nm/A
상 관 권선 인덕턴스 (1년(위상) 5.65 mH 5.65 mH 7.0 분 mH 7.0 분 min 9.90 환향한 인덕턴스 Lq(위상) 6.15 mH 7.0 분 min 9.30 km 8.0 ms 9.30 km	상대상 전압 상수	215.2 mVmin
와인딩 종방향 인덕턴스 Ld(위상) 5.65 mH  코일 횡방향 인덕턴스 Lq(위상) 6.15 mH  전기적 시간 상수 39.6 ms 열 시간 상수 70 분, min 열 저항 0.31 K/W 측정 플랜지 450 x 450 x 30 mm, 스틸 총 동력 관성 모멘트 110 kgcm² 제품 무게 42200 g 축방향 허용 축 하중 500 N 반경방향 허용 축하중 2530 N  코인위치 센서 제조사 명칭 超대 인코더 멀티턴 로터리 위치 센서 제조사 명칭 EQI 1331 회전 위치 센서 절대 측정 회전수 30전 위치 센서 인터페이스 EnDat 22 회전 위치 센서 인터페이스 EnDat 22 회전 위치 센서 DC 작동 전압 범위 3.6 V14 V 회전당 회전 위치 센서 인지를 정압 범위 3.6 V14 V 회전단 회전 위치 센서 위치값 524288 회전 위치 센서 시스템 정확도 각도 측정 457 (55 arcsec65 arcsec MTTF, 파트 컴포넌트 1905 (10 xm m)  ### ### ### ### ### ### ### ### ### #	상-상 권선 저항	0.285 Ω
교일 횡방향 인덕턴스 Lq(위상) 6.15 mH 전기적 시간 상수 39.6 ms 열 시간 상수 70 분, min 열 저항 0.31 K/W 측정 플랜지 450 x 450 x 30 mm, 스틸 총 통력 관성 모멘트 110 kgcm² 제품 무게 42200 g 축방향 허용 축 하중 500 N 반경방향 허용 축 하중 2530 N 회전 위치 센서 제조사 명칭 EQI 1331 회전 위치 센서 제조사 명칭 EQI 1331 회전 위치 센서 절대 측정 회전수 4096 회전 위치 센서 인터페이스 EnDat 22 회전 위치 센서 인터페이스 EnDat 22 회전 위치 센서 DC 작동 전압 범위 3.6 V14 V 회전 위치 센서 DC 작동 전압 범위 3.6 V14 V 회전당 회전 위치 센서 위치값 524288 회전 위치 센서 사스템 정확도 각도 측정 (55 mc secc65 arcsecc MTTF, 파트 컴포넌트 190년, 회전 위치 센서	상-상 권선 인덕턴스	12.3 mH
전기적 시간 상수 70 분, min 9 0.31 K/W 주장 플랜지 450 x 450 x 30 mm, 스틸 총 5력 관성 모멘트 110 kgcm² 42200 g 후당향 허용 축 하중 500 N 반경방향 허용 축 하중 2530 N 회전 위치 센서 제조사 명칭 본인 I 331 회전 위치 센서 인터페이스 토미Dat 22 회전 위치 센서 DC 작동 전압 범위 3.6 V14 V 회전당 회전 위치 센서 위치값 524288 회전 위치 센서 시스템 정확도 각도 측정 MTF, 파트 컴포먼트 190년, 회전 위치 센서 시스템 정확도 각도 측정 MTF, 파트 컴포먼트 190년, 회전 위치 센서 시스템 정확도 각도 측정 MTF, 파트 컴포먼트 190년, 회전 위치 센서 시스템 정확도 각도 측정 MTF, 파트 컴포먼트 190년, 회전 위치 센서 시스템 정확도 각도 측정 MTF, 파트 컴포먼트 190년, 회전 위치 센서 에서 시스템 정확도 각도 측정 MTF, 파트 컴포먼트 190년, 회전 위치 센서	와인딩 종방향 인덕턴스 Ld(위상)	5.65 mH
열 시간 상수 70 분, min 0.31 K/W 450 ¥ 30 mm, 스틸 450 ¥ 450 ¥ 30 mm, 스틸 총 등력 관성 모멘트 110 kgcm² 42200 g 초방향 허용 축 하중 500 N 반경방향 허용 축 하중 2530 N 3전 위치 센서 제조사 명칭 EQI 1331 로디리 위치 센서 전대 작정 회전수 4096 EDID 보고 2 회전 위치 센서 인터페이스 EnDat 22 회전 위치 센서 DC 작동 전압 5 V 회전 위치 센서 DC 작동 전압 병기 전에 가 센서 인터페이스 1542 원리 기상에 보지 전에 되었다면 되었다면 되었다면 되었다면 되었다면 되었다면 되었다면 되었다면	코일 횡방향 인덕턴스 Lq(위상)	6.15 mH
열 저항 0.31 K/W 측정 플랜지 450 x 450 x 30 mm, 스틸 총 동력 관성 모멘트 110 kgcm² 제품 무게 42200 g 축방향 허용 축 하중 500 N 반경방향 허용 축하중 2530 N 회전 위치 센서 제조사 명칭 超대 인코더 멀티턴 로터리 위치 센서 제조사 명칭 EQI 1331 회전 위치 센서 절대 측정 회전수 4096 회전 위치 센서 인터페이스 EnDat 22 회전 위치 센서 이 C 작동 전압 함의 유도식 회전 위치 센서 DC 작동 전압 함의 3.6 V14 V 회전 위치 센서 위치값 524288 회전 위치 센서 분해능 19 bit 회전 위치 센서 시스템 정확도 각도 측정 MTF, 파트 컴포넌트 190년, 회전 위치 센서 시스템 정확도 각도 측정 MTF, 파트 컴포넌트 190년, 회전 위치 센서 에 MTF, 파트 컴포넌트 190년, 회전 위치 센서 MTF, 파트 컴포넌트 190년, 회전 위치 센서 MTF, 파트 컴포넌트 190년, 회전 위치 센서	전기적 시간 상수	39.6 ms
측정 플랜지450 x 450 x 30 mm, 스틸총 동력 관성 모멘트110 kgcm²제품 무게42200 g축방향 허용 축 하중500 N반경방향 허용 축하중2530 N회전 위치 센서절대 인코더 멀티턴로터리 위치 센서 제조사 명칭EQI 1331회전 위치 센서 절대 측정 회전수4096회전 위치 센서 인터페이스EnDat 22회전 위치 센서 추정 원리유도식회전 위치 센서 DC 작동 전압5 V회전 위치 센서 DC 작동 전압 범위3.6 V14 V회전 위치 센서 위치값524288회전 위치 센서 부해능19 bit회전 위치 센서 시스템 정확도 각도 측정-65 arcsec65 arcsecMTTF, 파트 컴포넌트190년, 회전 위치 센서	열 시간 상수	70 분, min
총 동력 관성 모멘트110 kgcm²제품 무게42200 g축방향 허용 축 하중500 N반경방향 허용 축하중2530 N회전 위치 센서절대 인코더 멀티턴로터리 위치 센서 제조사 명칭EQI 1331회전 위치 센서 절대 측정 회전수4096회전 위치 센서 인터페이스EnDat 22회전 위치 센서 측정 원리유도식회전 위치 센서 DC 작동 전압5 V회전 위치 센서 DC 작동 전압 범위3.6 V14 V회전 위치 센서 위치값524288회전 위치 센서 분해능19 bit회전 위치 센서 시스템 정확도 각도 측정-65 arcsec65 arcsecMTTF, 파트 컴포넌트190년, 회전 위치 센서	열 저항	0.31 K/W
제품 무게 42200 g 500 N 500	측정 플랜지	450 x 450 x 30 mm, 스틸
축방향 허용 축하중500 N반경방향 허용 축하중2530 N회전 위치 센서절대 인코더 멀티턴로터리 위치 센서 제조사 명칭EQI 1331회전 위치 센서 절대 측정 회전수4096회전 위치 센서 인터페이스EnDat 22회전 위치 센서 측정 원리유도식회전 위치 센서 DC 작동 전압5 V회전 위치 센서 DC 작동 전압 범위3.6 V14 V회전 위치 센서 위치값524288회전 위치 센서 시스템 정확도 각도 측정-65 arcsec65 arcsecMTTF, 파트 컴포넌트190년, 회전 위치 센서	총 동력 관성 모멘트	110 kgcm²
반경방향 허용 축하중 2530 N 회전 위치 센서 절대 인코더 멀티턴 로터리 위치 센서 제조사 명칭 EQI 1331 회전 위치 센서 절대 측정 회전수 4096 회전 위치 센서 인터페이스 EnDat 22 회전 위치 센서 추정 원리 유도식 회전 위치 센서 DC 작동 전압 5 V 회전 위치 센서 DC 작동 전압 13.6 V14 V 회전 위치 센서 PN 자동 전압 19 bit 회전 위치 센서 신터 정확도 각도 측정 65 arcsec65 arcsec MTTF, 파트 컴포넌트 190년, 회전 위치 센서	제품 무게	42200 g
회전 위치 센서 제조사 명칭 EQI 1331 회전 위치 센서 절대 측정 회전수 4096 회전 위치 센서 인터페이스 EnDat 22 회전 위치 센서 측정 원리 유도식 회전 위치 센서 DC 작동 전압 5 V 회전 위치 센서 DC 작동 전압 13.6 V14 V 회전 위치 센서 위치값 524288 회전 위치 센서 부해능 19 bit -65 arcsec MTTF, 파트 컴포넌트 190년, 회전 위치 센서	축방향 허용 축 하중	500 N
로터리 위치 센서 제조사 명칭EQI 1331회전 위치 센서 절대 측정 회전수4096회전 위치 센서 인터페이스EnDat 22회전 위치 센서 측정 원리유도식회전 위치 센서 DC 작동 전압5 V회전 위치 센서 DC 작동 전압 범위3.6 V14 V회전당 회전 위치 센서 위치값524288회전 위치 센서 분해능19 bit회전 위치 센서 시스템 정확도 각도 측정-65 arcsec65 arcsecMTTF, 파트 컴포넌트190년, 회전 위치 센서	반경방향 허용 축하중	2530 N
회전 위치 센서 절대 측정 회전수4096회전 위치 센서 인터페이스EnDat 22회전 위치 센서 측정 원리유도식회전 위치 센서 DC 작동 전압5 V회전 위치 센서 DC 작동 전압 범위3.6 V14 V회전당 회전 위치 센서 위치값524288회전 위치 센서 분해능19 bit회전 위치 센서 시스템 정확도 각도 측정-65 arcsec65 arcsecMTTF, 파트 컴포넌트190년, 회전 위치 센서	회전 위치 센서	절대 인코더 멀티턴
회전 위치 센서 인터페이스EnDat 22회전 위치 센서 측정 원리유도식회전 위치 센서 DC 작동 전압5 V회전 위치 센서 DC 작동 전압 범위3.6 V14 V회전당 회전 위치 센서 위치값524288회전 위치 센서 분해능19 bit회전 위치 센서 시스템 정확도 각도 측정-65 arcsec65 arcsecMTTF, 파트 컴포넌트190년, 회전 위치 센서	로터리 위치 센서 제조사 명칭	EQI 1331
회전 위치 센서 측정 원리유도식회전 위치 센서 DC 작동 전압5 V회전 위치 센서 DC 작동 전압 범위3.6 V14 V회전당 회전 위치 센서 위치값524288회전 위치 센서 분해능19 bit회전 위치 센서 시스템 정확도 각도 측정-65 arcsec65 arcsecMTTF, 파트 컴포넌트190년, 회전 위치 센서	회전 위치 센서 절대 측정 회전수	4096
회전 위치 센서 DC 작동 전압       5 V         회전 위치 센서 DC 작동 전압 범위       3.6 V14 V         회전당 회전 위치 센서 위치값       524288         회전 위치 센서 분해능       19 bit         회전 위치 센서 시스템 정확도 각도 측정       -65 arcsec65 arcsec         MTTF, 파트 컴포넌트       190년, 회전 위치 센서	회전 위치 센서 인터페이스	EnDat 22
회전 위치 센서 DC 작동 전압 범위       3.6 V14 V         회전당 회전 위치 센서 위치값       524288         회전 위치 센서 분해능       19 bit         회전 위치 센서 시스템 정확도 각도 측정       -65 arcsec65 arcsec         MTTF, 파트 컴포넌트       190년, 회전 위치 센서	회전 위치 센서 측정 원리	유도식
회전당 회전 위치 센서 위치값524288회전 위치 센서 분해능19 bit회전 위치 센서 시스템 정확도 각도 측정-65 arcsec65 arcsecMTTF, 파트 컴포넌트190년, 회전 위치 센서	회전 위치 센서 DC 작동 전압	5 V
회전 위치 센서 분해능     19 bit       회전 위치 센서 시스템 정확도 각도 측정     -65 arcsec65 arcsec       MTTF, 파트 컴포넌트     190년, 회전 위치 센서	회전 위치 센서 DC 작동 전압 범위	3.6 V14 V
회전 위치 센서 시스템 정확도 각도 측정     -65 arcsec65 arcsec       MTTF, 파트 컴포넌트     190년, 회전 위치 센서	회전당 회전 위치 센서 위치값	524288
MTTF, 파트 컴포넌트 190년, 회전 위치 센서	회전 위치 센서 분해능	19 bit
	회전 위치 센서 시스템 정확도 각도 측정	-65 arcsec65 arcsec
에너지 효율 ENEFF (CN) / Class 1	MTTF, 파트 컴포넌트	190년, 회전 위치 센서
	에너지 효율	ENEFF (CN) / Class 1