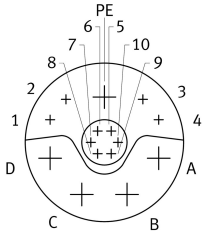


Động cơ servo EMMT-AS-190-MK-HS-R3MYB

Số bộ phận: 8148377

FESTO



Bảng dữ liệu

Đặc tính	Giá trị
Nhiệt độ môi trường xung quanh	-15 °C...40 °C
Lưu ý về nhiệt độ môi trường	lên đến 80 °C với giảm nhiệt -1,5% mỗi độ C
Độ cao tối đa	4000 m
Lưu ý về chiều cao lắp đặt tối đa	chỉ từ 1.000 m với giảm dần -1,0% trên 100 m
Nhiệt độ bảo quản	-20 °C...70 °C
Độ ẩm tương đối	0 - 90 %
Tuân theo tiêu chuẩn	IEC 60034
Lớp nhiệt theo EN 60034-1	F
Nhiệt độ cuộn dây tối đa	155 °C
Loại đo theo EN 60034-1	S1
Kiểm soát nhiệt độ	Truyền nhiệt độ động cơ kỹ thuật số qua EnDat 2.2
Thiết kế động cơ theo EN 60034-7	IM B5 IM V1 IM V3
Vị trí lắp đặt	bất kì
Mức độ bảo vệ	IP21
Lưu ý về mức độ bảo vệ	IP21 cho trục động cơ không phốt trục quay IP65 cho trục động cơ với phốt trục quay IP67 cho vỏ động cơ bao gồm công nghệ kết nối
Độ đồng tâm, độ đồng tâm, độ chảy dọc trục theo tiêu chuẩn DIN SPEC 42955	N
Chất lượng cân bằng	G 2,5
Mô-men hãm	<1,0% mô-men xoắn cực đại
Tuổi thọ ổ trục ở điều kiện danh định	20000 H
Phiên bản trục lò xo khớp	DIN 6885 A 10 x 8 x 45
Mã giao diện Mô tơ ra	190B
Cổng nối điện 1, kiểu kết nối	Giắc cắm kết hợp
Cổng nối điện 1, công nghệ kết nối	M40x1
Cổng nối điện 1, số chân cắm/dây	15
mức độ ô nhiễm	2

Đặc tính	Giá trị
Ghi chú vật liệu	Tuân thủ RoHS
Lớp chống ăn mòn KBK	0 - không ứng suất ăn mòn
Tuân thủ LABS	VDMA24364 Vòng III
Khả năng chống rung	theo EN 60068-2-6
chống sốc	theo EN 60068-2-29 15 g/11 ms theo EN 60068-2-27
Giấy phép	c UL us - Recognized (OL)
Dấu CE (xem tuyên bố về sự phù hợp)	theo chỉ thị EMC của EU theo chỉ thị điện áp thấp của EU theo chỉ thị RoHS của EU
Dấu UKCA (xem tuyên bố về sự phù hợp)	theo quy định UK cho EMV theo các quy định UK RoHS theo quy định của Vương quốc Anh đối với thiết bị điện
Cơ quan cấp chứng chỉ	TÜV 968/FSP 2317.00/21 UL E342973
Điện áp hoạt động danh định DC	680 V
Kiểu chuyển mạch cuộn dây	Sao bên trong
số cặp cực	5
Mô-men xoắn dừng	76.7 N m
Mô-men xoắn danh nghĩa	59.1 N m
Mô men xoắn cực đại	118.3 N m
Tốc độ xoay danh nghĩa	1200 1/phút
Số vòng quay tối đa	2163 1/phút
Gia tốc góc	100000 rad/s ²
Công suất định mức động cơ	7427 W
Dòng điện tĩnh liên tục	25 A
Dòng điện danh định động cơ	19.2 A
dòng điện cao điểm	41.5 A
động cơ không đổi	3.08 N m/A
không đổi mô-men xoắn	3.56 N m/A
Pha-pha không đổi điện áp	215.2 mVmin
Điện trở cuộn dây pha-pha	0.285 Ohm
Cảm ứng cuộn dây pha-pha	12.3 mH
Cuộn cảm dọc cuộn dây Ld (pha)	5.65 mH
Cuộn dây cảm ứng ngang Lq (pha)	6.15 mH
Thời gian điện không đổi	39.6 ms
Hệ số thời gian nhiệt	70 phút
Cách nhiệt	0.31 K/W
Mặt bích đo	450 x 450 x 30 mm, thép
tổng mômen quán tính đầu ra	160 kgcm ²
trọng lượng sản phẩm	50600 g
Tải trọng trục dọc trục cho phép	500 N
Tải trọng trục hướng tâm cho phép	2530 N
Cảm biến vị trí rôto	Encoder an toàn tuyệt đối nhiều vòng
Tên nhà sản xuất cảm biến vị trí rôto	EQI 1331
Cảm biến vị trí rô to Số vòng quay tuyệt đối có thể phát hiện được	4096
Giao diện bộ mã hóa vị trí rôto	EnDat 22
Cảm biến vị trí rôto Nguyên tắc đo	cảm ứng
Bộ mã hóa vị trí rô to điện áp hoạt động DC	5 V
Bộ mã hóa vị trí rô to dải điện áp hoạt động DC	3.6 V...14 V
Các giá trị vị trí của cảm biến vị trí rôto trên mỗi vòng quay	524288
Độ phân giải cảm biến vị trí rôto	19 bit
Đo góc độ chính xác của hệ thống cảm biến vị trí rôto	-65 giây góc...65 giây góc
Mô men giữ phanh	115 N m

Đặc tính	Giá trị
Điện áp vận hành DC phanh	24 V
Tiêu thụ điện phanh	2.08 A
Mức tiêu thụ năng lượng phanh	50 W
Số lần dừng khẩn cấp mỗi giờ	1
Mô men quán tính khối lượng của phanh	50 kgcm ²
Chu kỳ chuyển mạch phanh giữ	5 triệu lần chạy không tải (không ma sát!)
Bộ phận an toàn	Bộ phận an toàn
SIL tối đa	Tính toàn vẹn an toàn cấp 2
Chức năng từng phần an toàn lên đến SIL2	Thu thập và truyền dữ liệu vị trí một lượt một cách an toàn
PL tối đa và danh mục	Hiệu suất mức d, hạng mục 3
Chức năng từng phần an toàn đến PL d, Kat. 3	Thu thập và truyền dữ liệu vị trí một lượt một cách an toàn
PFHd, thành phần phụ	15 x 10E-9, bộ mã hóa
Tuổi thọ sử dụng Tm, thành phần bộ phận	20 năm, cảm biến vị trí rôto
MTTF, thành phần phụ	190 năm, cảm biến vị trí rôto
hiệu suất năng lượng	ENEFF (CN) / Lớp 1