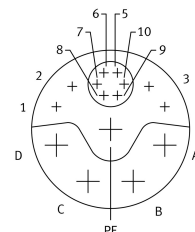


Số bộ phận: 8160658

[illegible]

Đặc tính	Giá trị
Tuân thủ LABS	VDMA24364 Vùng III
Khả năng chống rung	Kiểm tra bộ gá vận chuyển với mức độ nghiêm trọng 2 theo FN 942017-4 và EN 60068-2-6
chống sốc	Kiểm tra va đập với mức độ nghiêm trọng 2 theo FN 942017-5 và EN 60068-2-27
Giấy phép	Dấu RCM TÜV 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/INS 464.00/24 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	10.8 N m
Mô-men xoắn danh nghĩa	7.2 N m
Mô men xoắn cực đại	30.5 N m
Tốc độ xoay danh nghĩa	2700 1/phút
Số vòng quay tối đa	4530 1/phút
Tốc độ cơ học tối đa	13000 1/phút
Gia tốc góc	100000 rad/s ²
Công suất định mức động cơ	2030 W
Dòng điện tĩnh liên tục	7 A
Dòng điện danh định động cơ	4.7 A
dòng điện cao điểm	28.6 A
động cơ không đổi	1.54 N m/A
không đổi mô-men xoắn	1.75 N m/A
Pha-pha không đổi điện áp	106 mVmin
Điện trở cuộn dây pha-pha	1.49 Ohm
Cảm ứng cuộn dây pha-pha	15.7 mH
Cuộn cảm dọc cuộn dây Ld (pha)	8.7 mH
Cuộn dây cảm ứng ngang Lq (pha)	11.8 mH
Thời gian điện không đổi	15.8 ms
Hệ số thời gian nhiệt	71 phút
Cách nhiệt	0.46 K/W
Mặt bích đo	300 x 300 x 20 mm, thép
tổng mômen quán tính đầu ra	5.77 kgcm ²
trọng lượng sản phẩm	8700 g
Tải trọng trục dọc trục cho phép	200 N
Tải trọng trục hướng tâm cho phép	1110 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

Đặc tính	Giá trị
Bộ phận an toàn	Bộ phận an toàn
SIL tối đa	Tính toàn vẹn an toàn cấp 3 xem Tài liệu người dùng
Chức năng từng phần an toàn lên đến SIL2	Thu thập và truyền dữ liệu vị trí một lượt một cách an toàn
Chức năng từng phần an toàn lên đến SIL3	Thu thập và truyền dữ liệu vị trí một vòng một cách an toàn, chỉ với chức năng phần mềm bổ sung trong bộ truyền động servo
PL tối đa và danh mục	Hiệu suất mức, hạng mục 3 xem Tài liệu người dùng
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
Chức năng từng phần an toàn đến PL e, Kat. 3	Thu thập và truyền dữ liệu vị trí một vòng một cách an toàn, chỉ với chức năng phần mềm bổ sung trong bộ truyền động servo
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
hiệu suất năng lượng	ENEFF (CN) / Class 2