

Servomotor EMMT-AS-60-M-LS-RS

Número de artículo: 5242204

FESTO



 General operating condition

Hoja de datos

Característica	Valor
Temperatura ambiente	-40 °C ... 40 °C
Nota sobre la temperatura ambiente	Hasta 80 °C con derating de -1,5% por grado centígrado
Máx. altura de montaje	4000 m
Nota sobre la altura máxima de montaje	A partir de 1.000 m solo con reducción de -1,0 % por 100 m
Temperatura de almacenamiento	-40 °C ... 70 °C
Humedad relativa del aire	0 - 90 %
Conforme a la norma	IEC 60034
Clase térmica según EN 60034-1	F
Temperatura máxima de devanado	155 °C
Clase de dimensionado según EN 60034-1	S1
Supervisión de la temperatura	Transferencia de calor del motor digital vía EnDat 2.2
Forma de motor según EN 60034-7	IM V1 IM V3
Posición de montaje	Indistinta
Grado de protección	IP40
Nota sobre el grado de protección	IP67 para la caja motor, incluida la técnica de conexión
Precisión de concentricidad, coaxialidad, juego axial según DIN SPEC 42955	N
Calidad de equilibrado	G 2,5
Momento de enclavamiento	<1,0% del par máximo
Vida útil del cojinete en condiciones nominales	20000 h
Código de interfaz, salida motor	60P
Conexión eléctrica 1, tipo de conexión	Conector híbrido
Conexión eléctrica 1, técnica de conexión	M23x1
Conexión eléctrica 1, cantidad de contactos/hilos	15
Conexión eléctrica 1, distribución de conexiones	00995913
Grado de ensuciamiento	2
Nota sobre el material	De conformidad con la Directiva RoHS
Clase de resistencia a la corrosión CRC	0 - sin riesgo de corrosión
Conformidad PWIS	VDMA24364-Zona III
Resistencia a las vibraciones	Control para el transporte con grado de severidad 2 según FN 942017-4 y EN 60068-2-6
Resistencia a los golpes	Control de impactos con grado de severidad 2, según FN 942017-5 y EN 60068-2-27
Certificación	RCM c UL us - Recognized (OL)

Característica	Valor
Marcado CE (véase la declaración de conformidad)	Según Directiva de máquinas CEM de la UE Según la Directiva de baja tensión de la UE Según la Directiva RoHS de la UE
Marcado UKCA (véase la declaración de conformidad)	Según la normativa RoHS del Reino Unido Según la normativa del Reino Unido sobre utillaje eléctrico
Organismo que expide el certificado	UL E342973
Tensión nominal de funcionamiento DC	325 V
Tipo de conmutación del devanado	Estrella interior
Número de pares de polos	5
Momento de giro en reposo	1.24 Nm
Momento de giro nominal	1.1 Nm
Momento de giro máximo	3.4 Nm
Revoluciones nominales	3000 1/min
Revoluciones máx.	6800 1/min
Revoluciones mecánicas máx.	16000 1/min
Aceleración angular	$\leq 100000 \text{ rad/s}^2$
Potencia nominal del motor	350 W
Corriente permanente en reposo	2.7 A
Corriente nominal del motor	2.4 A
Corriente de pico	11 A
Constante del motor	0.45 Nm/A
Constantes del momento de giro en reposo	0.53 Nm/A
Constante de tensión, fase/fase	32 mVmin
Resistencia del devanado fase-fase	4.85 Ohm
Inductancia del devanado fase-fase	20 mH
Devanado inductancia longitudinal Ld (fase)	8 mH
Inductancia transversal Lq del devanado (fase)	10 mH
Constante de tiempo eléctrica	2.7 ms
Constante de tiempo térmica	41 min.
Resistencia térmica	1.1 K/W
Brida de medición	250 x 250 x 15 mm, acero
Par de salida total de inercia	0.286 kgcm ²
Peso del producto	1530 g
Carga axial admisible del eje	70 N
Esfuerzo radial admisible del eje	350 N
Transmisor de posición del rotor	Encoder absoluto, single turn
Designación del fabricante del transmisor de posición del rotor	ECl 1118
Vueltas detectables de manera absoluta del transmisor de posición del rotor	1
Transmisor de posición del rotor, interfaz	EnDat 22
Transmisor de posición del rotor, principio de medición	Inductivo
Tensión de funcionamiento DC del transmisor de posición del rotor	5 V
Margen de tensión de funcionamiento DC del transmisor de posición del rotor	3.6 V ... 14 V
Valores de posición por revolución del transmisor de posición del rotor	262144
Resolución del transmisor de posición del rotor	18 bit
Precisión del sistema de medición de ángulos del transmisor de posición del rotor	-120 arcsec ... 120 arcsec
MTTF, componente parcial	190 años, transmisor de posición del rotor