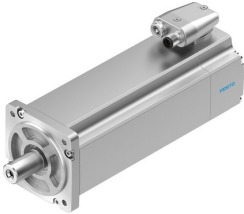


Silnik serwo EMME-AS-80-MK-LS-AMXB

Numer produktu: 4267591

FESTO



 General operating condition

Karta danych

| Cechy | Wartość |
|--|---|
| Temperatura otoczenia | -10 °C ... 40 °C |
| Temperatura przechowywania | -20 °C ... 70 °C |
| Względna wilgotność powietrza | 0 - 90% |
| Spełnia normę | IEC 60034 |
| Klasa izolacji | F |
| Klasa ratingowa zgodnie z EN 60034-1 | S1 |
| Stopień ochrony | IP21 |
| Wersja wałka z wpustem | DIN 6885 A 6 x 6 x 22 |
| Przyłącza elektryczne | Wtyczka |
| Informacja o materiałach | Zgodność z dyrektywą RoHS |
| Klasa odporności korozyjnej wg normy Festo | 0 - Brak obciążenia korozyjnego |
| Zgodność z LABS | VDMA24364-strefa III |
| Certyfikacja | RCM Mark c UL us - Recognized (OL) |
| Znak CE (patrz deklaracja zgodności) | Zgodnie z dyrektywą kompatybilności elektromagnetycznej UE Zgodnie z dyrektywą niskonapięciową UE zgodnie z dyrektywą UE RoHS |
| Znak UKCA (patrz deklaracja zgodności) | wg przepisów UK dot. EMV wg przepisów UK RoHS wg przepisów UK dot. urządzeń elektrycznych |
| Znamionowe napięcie robocze DC | 360 V |
| Napięcie nominalne DC | 360 V |
| Typ uzwojenia | Gwiazda wewn. |
| Liczba par biegunów | 3 |
| Moment obrotowy postojowy | 3.5 Nm |
| Znamionowy moment obrotowy | 3.2 Nm |
| Szczytowy moment obrotowy | 14 Nm |
| Znamionowa prędkość obrotowa | 3000 1/min |
| Maks. prędkość obrotowa | 4627 1/min |
| Moc znamionowa silnika | 1000 W |
| Prąd ciągły w stanie spoczynku | 3.9 A |
| Prąd znamionowy, silnik | 3.7 A |
| Prąd szczytowy | 15.6 A |
| Stała silnika | 0.865 Nm/A |
| Stała napięcia faza-faza | 55 mVmin |
| Rezystancja uzwojenia faza-faza | 2.8 om |

| Cechy | Wartość |
|--|--|
| Indukcyjność uzwojenia faza-faza | 7.43 mH |
| Całkowity wyjściowy moment bezwładności | 2.2 kgcm ² |
| Waga produktu | 4350 g |
| Dopuszczalne osiowe obciążenie wałka | 72 N |
| Dopuszczalne promieniowe obciążenie wałka | 360 N |
| Czujnik położenia wirnika | Enkoder Safety, bezwzględny, wieloobrotowy |
| Czujnik położenia wirnika, interfejs | HIPERFACE® |
| Zasada pomiaru czujnika położenia wirnika | optyczny |
| Czujnik położenia wirnika, okresy sinusoidalne/kosinusoidalne na obrót | 128 |
| Czujnik położenia wirnika, typowa rozdzielczość | 15 bit |
| Czujnik położenia wirnika, typowa dokładność kątowa | 20 arcmin |
| Moment trzymający hamulca | 4,5 Nm |
| Napięcie robocze DC, hamulec | 24 V |
| Pobór mocy hamulca | 12 W |
| Masowy moment bezwładności, hamulec | 0.222 kgcm ² |
| Cykle przełączania, hamulec | 5 mln uruchomień bez obciążenia (bez tarcia!) |
| Safety Integrity Level (SIL), części składowe | SIL 2, czujnik położenia wirnika SILCL 2, czujnik położenia wirnika |
| Performance Level (PL), części składowe | Kategoria 3, Performance Level d, czujnik położenia wirnika |
| PFHd, części składowe | 1,3 x 10E-8, czujnik położenia wirnika |
| Okres eksploatacji Tm, podzespoły | 20 lat, czujnik położenia wirnika |
| MTTF, części składowe | 797 lat, hamulec |
| MTTFd, części składowe | 874 lata, czujnik położenia wirnika |
| Efektywność energetyczna | ENEFF (CN) / Class 2 |