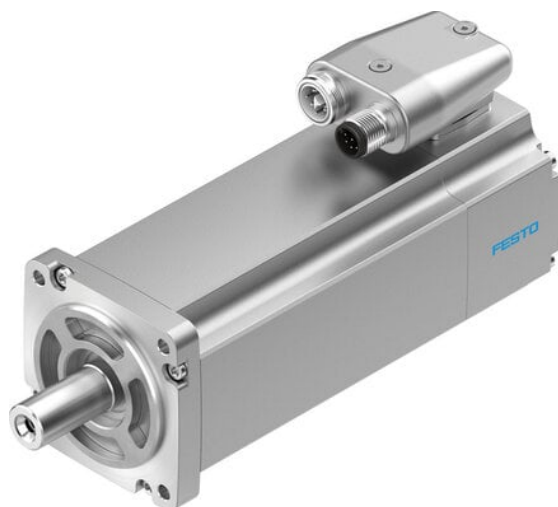




Silnik serwo EMME-AS-60-SK-LS-AMXB (4267575) serii EMME - Festo



**Numer artykułu SKU:
OT-FESTO068304**

Numer artykułu producenta:

Tylko na zamówienie

FESTO

OPIS PRODUKTU

Niezawodny i mocny synchroniczny silnik serwo AC ze zoptymalizowaną techniką przyłączeniową do dynamicznych zastosowań.

- Bezszczotkowy, synchroniczny silnik serwo z wirnikiem z magnesami stałymi
- Cyfrowy enkoder absolutny jednoobrotowy lub wieloobrotowy
- Niezawodność, dynamika, dokładność
- Zoptymalizowana technika podłączeniowa
- Wersje z Safety Encoder Absolut, Multi Turn, HIPERFACE®
- Stopień ochrony IP54 (na wałku silnika bez uszczelki), IP65 (na wałku silnika z uszczelką), IP65 (dla obudowy silnika i przyłączy zasilania/enkodera)
- Opcjonalnie z hamulcem

Dane techniczne

Temperatura otoczenia	-10 degC
Temperatura przechowywania	-20 degC
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
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
Znak CE (patrz deklaracja zgodności)	Zgodnie z dyrektywą kompatybilności elektromagnetycznej UE
Znak UKCA (patrz deklaracja zgodności)	wg przepisów UK dot. EMV
Znamionowe napięcie robocze DC	360 V
Napięcie nominalne DC	360 V
Typ uzwojenia	Gwiazda wewn.
Liczba par biegunów	3
Moment obrotowy postojowy	0.7 Nm
Znamionowy moment obrotowy	0.6 Nm
Szczytowy moment obrotowy	2.8 Nm
Znamionowa prędkość obrotowa	3000 1/min
Maks. prędkość obrotowa	5131 1/min
Moc znamionowa silnika	190 W
Prąd ciągły w stanie spoczynku	0.9 A
Prąd znamionowy, silnik	0.8 A
Prąd szczytowy	3.6 A
Stała silnika	0.75 Nm/A
Stała napięcia faza-faza	49.6 mVmin
Rezystancja uzwojenia faza-faza	26.4 Ohm
Indukcyjność uzwojenia faza-faza	31.9 mH
Całkowity wyjściowy moment bezwładności	0.319 kgcm ²
Waga produktu	1650 g
Dopuszczalne osiowe obciążenie wałka	50 N
Dopuszczalne promieniowe obciążenie wałka	250 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 kątowna	20 arcmin
Moment trzymający hamulca	2 Nm
Napięcie robocze DC, hamulec	24 V
Pobór mocy hamulca	11 W
Masowy moment bezwładności, hamulec	0.086 kgcm ²

Cykle przełączania, hamulec	5 mln uruchomień bez obciążenia (bez tarcia!)
Safety Integrity Level (SIL), części składowe	SIL 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	538 lat, hamulec
MTTFd, części składowe	874 lata, czujnik położenia wirnika

DANE TECHNICZNE

Moment trzymania hamulca	2 Nm
Moc znamionowa silnika	190 W
Stały prąd jałowy	0.9 A
Prąd szczytowy	3.6 A
Stała silnika	0.75 Nm/A
Napięcie stałe, faza-faza	49.6 mVmin
Oporność uzwojenia faza-faza	26.4 Ohm
Indukcyjność uzwojenia faza-faza	31.9 mH
Całkowity moment bezwładności członu napędzanego	0.319 kgcm ²
Dopuszczalne obciążenie osłowe wałka	50 N
Dopuszczalne obciążenie promieniowe wałka	250 N
MTTF, subkomponent	538 lat, hamulec zatrzymujący
MTTFd, subkomponent	874 lat, interfejs enkodera położenia wirnika
Szczytowy moment obrotowy	2.8 Nm
Napięcie robocze DC hamulca	24 V
Pobór mocy przez hamulec	11 W
Masowy moment bezwładności hamulca	0.086 kgcm ²
Cykle zadziałań hamulca zatrzymującego	5 milionów zadziałań jałowych (bez pracy tarcia!)
Enkoder położenia wirnika, okresy sinusoidalne/kosinusoidalne na obrót	128
Enkoder położenia wirnika, typowa rozdzielczość	15 Bit
Enkoder położenia wirnika, typowa dokładność kątowna	20 arcmin
Safety Integrity Level (SIL), podzespoły	SIL 2, interfejs enkodera położenia wirnika, SILCL 2, interfejs enkodera położenia wirnika
Poziom zapewnienia bezpieczeństwa (PL), podzespoły	Kategoria 3, Poziom zapewnienia bezpieczeństwa d, interfejs enkodera położenia wirnika
PFHd, podzespoły	$1,3 \times 10^{-8}$, interfejs enkodera położenia wirnika
Czas stosowania Tm, podzespoły	20 lat, interfejs enkodera położenia wirnika
Wykonanie wałka z wpustem	DIN 6885, A 5 x 5 x 22
Interfejs czujnika położenia wirnika	HIPERFACE®
Stoień ochrony	IP21
Dopuszczenie	RCM Mark, c UL us - Recognized (OL)
Uwaga dotycząca materiałów	Zgodne z RoHS
Klasa izolacji	F
Czujnik położenia wirnika	Safety Enc. absolut multi turn
Zgodność z normą	IEC 60034
Klasa odporności na korozję CRC	0 - Brak odporności na korozję
Zgodność z PWIS	VDMA24364-Strefa III
Waga produktu	1 650 g
Maks. liczba obrotów	5 131 1/min
Temperatura przechowywania	-20 ... 70 °C
Względna wilgotność powietrza	0 - 90 %
Temperatura otoczenia	-10 °C do 40 °C
Zasada pomiaru czujnika położenia wirnika	Optyczny
Nominalne napięcie robocze DC	360 V
Prąd znamionowy silnika	0.8 A
Znak CE (patrz deklaracja zgodności)	Wg dyrektywy EU-EMV, Wg dyrektywy EU dla niskich napięć
System przyłączy elektrycznych	Wtyczka
Napięcie nominalne DC	360 V
Moment znamionowy	0.6 Nm
Prędkość znamionowa	3 000 1/min
Klasa pomiarowa wg EN 60034-1	S1
Typ uzwojenia wyłącznika	Gwiazda wew.
Liczba par biegunów	3
Jałowy moment obrotowy	0.7 Nm

Nr kat.	OT-FESTO068304
EAN-13	4052568274184

Data wygenerowania podsumowania: 05.06.2026r, g. 22:49