



Silnik serwo EMME-AS-40-S-LV-AMB (2082431) serii EMME - Festo



**Numer artykułu SKU:
OT-FESTO038452**

Numer artykułu producenta:

Czas wysyłki: 24-48h

FESTO

OPIS PRODUKTU

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

- Bezszcotkowy, 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 |
| 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 | 2 |
| Moment obrotowy postojowy | 0.18 Nm |
| Znamionowy moment obrotowy | 0.12 Nm |
| Szczytowy moment obrotowy | 0.7 Nm |
| Znamionowa prędkość obrotowa | 9000 1/min |
| Maks. prędkość obrotowa | 10000 1/min |
| Moc znamionowa silnika | 110 W |
| Prąd ciągły w stanie spoczynku | 0.8 A |
| Prąd znamionowy, silnik | 0.7 A |
| Prąd szczytowy | 3.2 A |
| Stała silnika | 0.171 Nm/A |
| Stała napięcia faza-faza | 13.5 mV/min |
| Rezystancja uzwojenia faza-faza | 25.6 Ohm |
| Indukcyjność uzwojenia faza-faza | 9.95 mH |
| Całkowity wyjściowy moment bezwładności | 0.055 kgcm ² |
| Waga produktu | 650 g |
| Dopuszczalne osiowe obciążenie wałka | 12 N |
| Dopuszczalne promieniowe obciążenie wałka | 105 N |
| Czujnik położenia wirnika | Enkoder bezwzględny, wielobrotowy |
| Czujnik położenia wirnika, interfejs | HIPERFACE® |
| Zasada pomiaru czujnika położenia wirnika | pojemnościowy |
| Czujnik położenia wirnika, okresy sinusoidalne/kosinusoidalne na obrót | 16 |
| Czujnik położenia wirnika, typowa rozdzielczość | 12 bit |
| Czujnik położenia wirnika, typowa dokładność kątowa | 20 arcmin |
| Moment trzymający hamulca | 0.4 Nm |
| Napięcie robocze DC, hamulec | 24 V |
| Pobór mocy hamulca | 8 W |
| Masowy moment bezwładności, hamulec | 0.014 kgcm ² |
| Cykle przełączania, hamulec | 5 mln uruchomień bez obciążenia (bez tarcia!) |

MTTF, części składowe
MTTFd, części składowe

371 lat, hamulec
271 lat, czujnik położenia wirnika

DANE TECHNICZNE

| | |
|--|---|
| Dopuszczalne obciążenie osiowe wałka | 12 N |
| Liczba par biegunów | 2 |
| Jałowy moment obrotowy | 0.18 Nm |
| Szczytowy moment obrotowy | 0.7 Nm |
| Moc znamionowa silnika | 110 W |
| Stały prąd jałowy | 0.8 A |
| Prąd szczytowy | 3.2 A |
| Stała silnika | 0.171 Nm/A |
| Napięcie stałe, faza-faza | 13.5 mVmin |
| Oporność uzwojenia faza-faza | 25.6 Ohm |
| Indukcyjność uzwojenia faza-faza | 9.95 mH |
| Całkowity moment bezwładności członu napędzanego | 0.055 kgcm ² |
| Typ uzwojenia wyłącznika | Gwiazda wew. |
| Dopuszczalne obciążenie promieniowe wałka | 105 N |
| MTTF, subkomponent | 371 lat, hamulec zatrzymujący |
| MTTFd, subkomponent | 271 lat, encoder położenia obr. |
| Moment trzymania hamulca | 0.4 Nm |
| Napięcie robocze DC hamulca | 24 V |
| Pobór mocy przez hamulec | 8 W |
| Masowy moment bezwładności hamulca | 0.014 kgcm ² |
| Cykle zadziałań hamulca zatrzymującego | 5 milionów zadziałań jałowych (bez pracy tarcia!) |
| Enkoder położenia wirnika, okresy sinusoidalne/kosinusoidalne na obrót | 16 |
| Enkoder położenia wirnika, typowa rozdzielczość | 12 Bit |
| Enkoder położenia wirnika, typowa dokładność kątowa | 20 arcmin |
| Względna wilgotność powietrza | 0 - 90 % |
| Stopień ochrony | IP21 |
| Dopuszczenie | RCM Mark, c UL us - Recognized (OL) |
| Uwaga dotycząca materiałów | Zgodne z RoHS |
| Klasa izolacji | F |
| Czujnik położenia wirnika | Enkoder absolutny, wieloobrotowy |
| Zgodność z normą | IEC 60034 |
| Klasa odporności na korozję CRC | 0 - Brak odporności na korozję |
| Zgodność z PWIS | VDMA24364-Strefa III |
| Waga produktu | 650 g |
| Maks. liczba obrotów | 10 000 1/min |
| Temperatura przechowywania | -20 ... 70 °C |
| Temperatura otoczenia | -10 °C do 40 °C |
| Interfejs czujnika położenia wirnika | HIPERFACE® |
| Zasada pomiaru czujnika położenia wirnika | pojemnościowy |
| Nominalne napięcie robocze DC | 360 V |
| Prąd znamionowy silnika | 0.7 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 | 0.12 Nm |
| Prędkość znamionowa | 9 000 1/min |
| Klasa pomiarowa wg EN 60034-1 | S1 |

| | |
|---------|----------------|
| Nr kat. | OT-FESTO038452 |
| EAN-13 | 4052568250881 |