

Servomoteur EMMT-AS-60-L-LS-RSB - Festo 5242214

Réf. article FES-5242214

Fabricant Festo

EAN 4052568421892

Moteur d'entraînement Festo pour des tâches de mouvement précises et dynamiques en automatisation.

DONNÉES TECHNIQUES

Classe de résistance à la corrosion KBK	0 - aucune sollicitation à la corrosion
Détection de position	Non
Indice de protection	IP40
Norm	IEC 60034
Numéro de tarif douanier	85015100
Poids	2.4 kg
Position de montage	indifférente
Série	EMMT
Température (max.)	40
Tension de service	325 V DC



NORMES & CONFORMITÉ

EN 60034-1 EN 60034-7 EN 60068-2-6 EN 60068-2-27

DESCRIPTION

Moteur d'entraînement Festo pour des tâches de mouvement précises et dynamiques en automatisation. Les principales caractéristiques techniques de cet article Festo d'origine sont indiquées ci-dessous.

Température ambiante [°C]	-15 à 40
Information sur la température ambiante	jusqu'à 80°C avec derating -1,5%/°C
Altitude d'installation max. [m]	4.000
Information sur l'altitude d'installation max.	à partir de 1.000 m uniquement avec derating de -1,0% par 100 m
Température de stockage [°C]	-20 à 70
Humidité relative de l'air	0 - 90 %
Conforme à la norme	CEI 60034
Classe thermique selon EN 60034-1	F
Température d'enroulement max. [°C]	155
Classe de dimensionnement selon EN 60034-1	S1

Surveillance de la température	Transmission numérique de la température du moteur via EnDat 2.2
Forme de construction du moteur selon EN 60034-7	IM B5 IM V1 IM V3
Position de montage	indifférente
Indice de protection	IP40
Information sur l'indice de protection	IP40 arbre moteur sans joint d'arbre IP65 arbre moteur avec joint d'arbre IP67 pour boîtier moteur y compris connectique
Précision de concentricité, coaxialité, voile selon DIN SPEC 42955	N
Qualité d'équilibrage	G 2,5
Couple de détente	< 1,0% du couple de crête
Durée de vie du roulement dans les conditions nominales [h]	20.000
Code d'interface moteur sortie	60P
Raccordement électrique 1, type de raccordement	Connecteur hybride
Raccordement électrique 1, technique de raccordement	M23x1
Raccordement électrique 1, nombre de pôles / conducteurs	15
Degré de pollution	2
Information sur les matériaux	contient des substances renfermant des LABS conforme RoHS
Classe de résistance à la corrosion KBK	0 - aucune sollicitation à la corrosion
Résistance aux vibrations	essai de transport avec degré de sévérité 2 selon FN 942017-4 et EN 60068-2-6
Résistance aux chocs	essai de choc avec degré de sévérité 2 selon FN 942017-5 et EN 60068-2-27
Homologation	marque RCM c UL us - Recognized (OL)
Marquage CE (voir déclaration de conformité)	selon la directive CEM de l'UE selon la directive Basse tension de l'UE selon la directive RoHS de l'UE
Organisme délivrant le certificat	UL E342973
Tension de service nominale DC [V]	325
Type de couplage des enroulements	étoile intérieure
Nombre de paires de pôles	5
Couple à l'arrêt [Nm]	1,56
Couple nominal [Nm]	1,30
Couple de pointe [Nm]	5,6
Vitesse de rotation nominale [1/min]	3.000

Vitesse de rotation max. [1/min]	6.800
Vitesse de rotation mécanique max. [1/min]	16.000
Puissance nominale du moteur [W]	410
Courant permanent à l'arrêt [A]	3,5
Courant nominal du moteur [A]	3,0
Courant de pointe [A]	18,3
Constante du moteur [Nm/A]	0,44
Constante de couple à l'arrêt [Nm/A]	0,52
Constante de tension phase-phase [mVmin]	31,2
Résistance d'enroulement phase-phase [Ohm]	2,68
Inductance d'enroulement phase-phase [mH]	7
Enroulement inductance longitudinale Ld (phase) [mH]	4,2
Enroulement inductance transversale Lq (phase) [mH]	5,0
Constante de temps électrique [ms]	3,0
Constante de temps thermique [min]	44
Résistance thermique [K/W]	1,2
Bride de mesure	250 x 250 x 15 mm, Acier
Moment d'inertie total en sortie [kg/cm²]	0,490
Poids du produit [g]	2.230
Charge axiale admissible sur l'arbre [N]	70
Charge radiale admissible sur l'arbre [N]	350
Capteur de position du rotor	codeur absolu monotour
Capteur de position du rotor désignation du fabricant	ECI 1118
Capteur de position du rotor tours détectables en absolu	1
Capteur de position du rotor, interface	EnDat 22
Capteur de position du rotor, principe de mesure	inductif
Capteur de position du rotor tension de service DC [V]	5
Capteur de position du rotor plage de tension de service DC [V]	3,6 à 14
Capteur de position du rotor valeurs de position par tour	262144
Capteur de position du rotor, résolution [Bit]	18
Capteur de position du rotor précision système mesure d'angle [arcsec]	-120 à 120
MTTF, sous-composant	190 ans, capteur de position du rotor
MTTFd, sous-composant	380 ans, capteur de position du rotor
Couple de maintien du frein [Nm]	2,5
Tension de service DC du frein [V]	24

Consommation de courant frein [A]	0,46
Courant de desserrage frein [A]	0,33
Courant de maintien frein [A]	0,33
Puissance absorbée du frein [W]	11
Résistance de bobine frein [Ohm]	52,4
Inductance de bobine frein [mH]	700
Temps de séparation frein [ms]	<= 35 ms
Temps de fermeture frein [ms]	10
Retard de réponse DC frein [ms]	<= 2 ms
Vitesse de rotation à vide max. frein [1/min]	10.000
Travail de friction max. frein [J]	5.600
Moment d'inertie du frein [kg/cm²]	0,074
Cycles de commutation du frein de maintien	10 millions d'actionnements à vide (sans travail de friction)