



Ilustração semelhante

Artigo n.º : 1FK7083-2AF71-1RG0

N.º pedido do cliente :
N.º encomenda :
N.º oferta :
Nota :

N.º item :
N.º com. :
Projeto :

Dados de configuração

Velocidade nominal (100 K)	3.000 rpm
Número de pólos	8
Binário nominal (100 K)	10,5 Nm
Corrente nominal	7,2 A
Binário estático (60 K)	13,30 Nm
Binário estático (100 K)	16,00 Nm
Corrente de imobilização (60 K)	8,20 A
Corrente de imobilização (100 K)	10,10 A
Binário de inércia	26,000 kgcm ²
Rendimento	93,0 %

Constantes físicas

Constante de binário	1,58 Nm/A
Constante de tensão em 20 °C	102,5 V/1000*min ⁻¹
Resistência do enrolamento em 20 °C	0,38 Ω
Indutância da sequência de fase	7,0 mH
Constante elétrica de tempo	18,60 ms
Constante mecânica de tempo	1,18 ms
Constante térmica de tempo	50 mín.
Rigidez torcional do eixo	101.000 Nm/rad
Peso líquido do motor	15,6 kg

Dados mecânicos

Tipo de motor	motor síncrono excitado por ímãs permanentes
Tipo de motor	Compact
Altura axial	80
Refrigeração	auto-ventilação
Tolerância de concentricidade	0,050 mm
Tolerância de coaxialidade	0,10 mm
Tolerância de planeamento	0,10 mm
Nível da quantidade de vibração	nível A
Tamanho do conector	1
Grau de protecção	IP64
Forma construtiva segundo Código I	IM B5 (IM V1,IM V3)
Monitorização da temperatura	Sensor de temperatura Pt1000
Disposição de ligação eléctrica	conector de encaixe para sinais e desempenho, rotativo
Cor especial da carcaça	Padrão (Antracito RAL 7016)
Travão de paragem	sem freio de retenção
Extremidade do eixo	eixo plano
Sistema do encoder	encoder AM20DQI: indicador do valor absoluto 20 bits (resolução 1048576, internamente no encoder 512 S/R) + 12 bits multivolta (faixa de movimento 4096 rotações)

Ponto de operação ideal

Desempenho ideal	3.000 rpm
Desempenho ideal	3,3 kW

Dados de limite

Velocidade máxima permitida (mecânica)	6.000 rpm
Velocidade máxima permitida (conversor)	5.600 rpm
Binário máx.	50,0 Nm
Corrente máxima	37,0 A

Módulo sugerido do motor

Conversor de corrente nominal	9 A
Conversor de corrente máxima	27 A
Binário máx.	40,00 Nm