



Ilustração semelhante

Artigo n.º : 1FK7105-2AC71-1RG1-Z
J29

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) | 2.000 rpm |
| Número de pólos | 8 |
| Binário nominal (100 K) | 37,0 Nm |
| Corrente nominal | 16,0 A |
| Binário estático (60 K) | 40,00 Nm |
| Binário estático (100 K) | 48,00 Nm |
| Corrente de imobilização (60 K) | 16,20 A |
| Corrente de imobilização (100 K) | 20,00 A |
| Binário de inércia | 207,100 kgcm ² |

Constantes físicas

| | |
|-------------------------------------|---------------------------------|
| Constante de binário | 2,37 Nm/A |
| Constante de tensão em 20 °C | 157,5 V/1000* mín ⁻¹ |
| Resistência do enrolamento em 20 °C | 0,17 Ω |
| Indutância da sequência de fase | 4,5 mH |
| Constante elétrica de tempo | 25,50 ms |
| Constante mecânica de tempo | 1,40 ms |
| Constante térmica de tempo | 70 mín. |
| Rigidez torcional do eixo | 125.000 Nm/rad |
| Peso líquido do motor | 95,0 kg |

Módulo sugerido do motor

| | |
|-------------------------------|-----------|
| Conversor de corrente nominal | 30 A |
| Conversor de corrente máxima | 72 A |
| Binário máx. | 150,00 Nm |

Dados mecânicos

| | |
|------------------------------------|---|
| Tipo de motor | motor síncrono excitado por ímãs permanentes |
| Tipo de motor | Compact |
| Altura axial | 100 |
| 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 | 1,5 |
| Grau de protecção | IP65 |
| 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) |

Dados de engrenagem

| | |
|-------------------------------------|---------------------------|
| Tipo da engrenagem | Engrenagem planetária SP+ |
| Designação | SP 210S-MF1 |
| Terminal do eixo de engrenagem | sem chaveta |
| Tradução + etapas | 10 (1 etapa) |
| Velocidade do motor S3-60 % | 3.000 rpm |
| Velocidade do motor S1 | 2.000 rpm |
| Torque de saída S1 | 1.708 Nm |
| Torque da saída S3-60 % | 2.280 Nm |
| Momento de inércia da engrenagem | 53,100 kgcm ² |
| Carga de eixo de saída radial, máx. | 21.000 N |
| Carga de eixo de saída axial, máx. | 30.000 N |
| Grau de eficiência da engrenagem | 0,97 |
| Folga de torção | 3´ |
| Peso da engrenagem | 56,00 kg |

Dados de limite

| | |
|---|-----------|
| Velocidade máxima permitida (mecânica) | 5.000 rpm |
| Velocidade máxima permitida (conversor) | 3.650 rpm |
| Binário máx. | 150,0 Nm |
| Corrente máxima | 71,0 A |

Ficha técnica para servomotor redutor SIMOTICS S-1FK7

Artigo n.º : 1FK7105-2AC71-1RG1-Z
J29

Versão especial

J29 Montagem da engrenagem planetária SP+

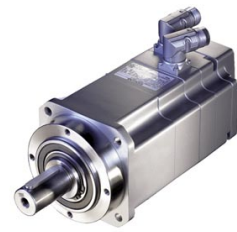


Ilustração semelhante