

BMH0702P02A1A

servomotor BMH - 2.5 Nm - 8000 rpm - hladká hřídel
- bez brzdy - IP54



Hlavní parametry

Typ produktu nebo součásti	Servomotor
Označení přístroje	BMH
Maximální mechanická rychlost	8000 ot./min
Klidový krouticí moment	2,5 N.m pro LXM32.D12N4 3 A při 400 V trojfázové 2,5 N.m pro LXM32.D12N4 3 A při 480 V trojfázové
Maximální klidový moment	7,4 N.m pro LXM32.D12N4 3 A při 400 V trojfázové 7,4 N.m pro LXM32.D12N4 3 A při 480 V trojfázové
Jm. výstupní výkon	700 W pro LXM32.D12N4 3 A při 400 V trojfázové 700 W pro LXM32.D12N4 3 A při 480 V trojfázové
Jmenovitý krouticí moment	2,2 N.m pro LXM32.D12N4 3 A při 400 V trojfázové 2,2 N.m pro LXM32.D12N4 3 A při 480 V trojfázové
Jmenovité otáčky	3000 ot/min pro LXM32.D12N4 3 A při 400 V trojfázové 3000 ot/min pro LXM32.D12N4 3 A při 480 V trojfázové
Kompatibilita	LXM32.D12N4 při 400...480 V trojfázové
Provedení hřídele	Hladká hřídel
Stupeň krytí IP	IP54 (standardní)
Rozlišení enkodéru	131072 poloh na otáčku x 4096 otáček
Parkovací brzda	Ne
Montážní držák	Mezinárodní standardní příruba
Elektrické připojení	Přímé konektory

Doplňěk

Kompatibilní řada	Lexium 32
[Us] jmenovité napájecí napětí	480 V
Počet fází v síti	Trojfázové
Trvalý mezní proud	2,94 A
Trvalý výkon	1,51 W
Maximální proud Irms	9,7 A pro LXM32.D12N4
Maximální trvalý proud	9,68 A
Druhý konec hřídele	Bez druhého konce hřídele
Průměr hřídele	11 mm
Délka hřídele	23 mm
Typ enkodéru	Víceotáčkový SinCos Hiperface
Osová výška motoru	70 mm
Délka motoru	2
Konst. točivého momentu	0,84 N.m/A při 120 °C
Zpětná emf konstanta	54,08 V/k(ot/min) při 120 °C
Počet pólů motoru	10
Moment setrvačnosti motoru	1,13 kg.cm ²
Odpor statoru	3,8 Ohm při 20 °C
Indukčnost statoru	12,2 mH při 20 °C
El. časová konstanta statoru	3,2 ms při 20 °C
Max. radiální síla Fr	390 N při 6000 ot./min 410 N při 5000 ot./min 450 N při 4000 ot./min 490 N při 3000 ot./min 560 N při 2000 ot./min

Informace uvedené v této dokumentaci obsahují obecné popisy a technické parametry výrobků. Tato dokumentace nenahrazuje vyhodnocení vhodnosti nebo spolehlivosti výrobku v uživatelské aplikaci a nesmí tak být využívána. Uživatel nebo systémový integrátor nese odpovědnost za provedení odpovídajících a úplných analýz, hodnocení a testování produktů s ohledem na konkrétní aplikaci nebo použití. Schneider Electric Industries SAS ani její dceřinné firmy či pobočky nenesou odpovědnost za nesprávné použití zde obsažených informací.

	710 N při 1000 ot./min
Max. axiální síla Fa	0,2 x Fr
Typ chlazení	Přirozené proudění
Délka	154 mm
Průměr centrovacího kroužku	60 mm
Hloubka středního kroužku	2,5 mm
Počet montážních otvorů	4
Montážní otvor o průměru	5,5 mm
Průměr kruhu mont. otvorů	82 mm
Hmotnost přístroje	2,3 kg

Životní prostředí

Nabídka udržitelnosti

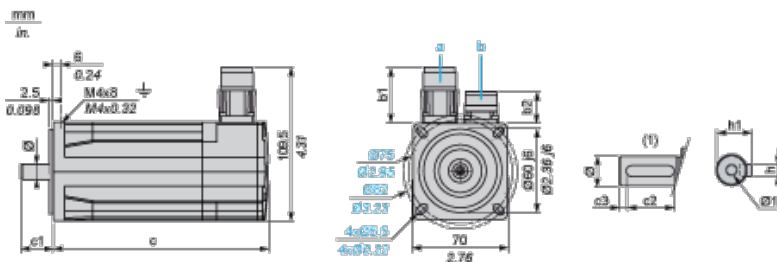
udržitelný stav nabídky	Výrobek Green Premium
RoHS	Vyhovuje - od 0936 - Schneider Electric prohlášení o shodě
REACH	Odkaz neobsahuje SVHC nad mezní hodnotou
dokument o ekologickém profilu	Dostupný
instrukce o ukončení životnosti výrobku	Standardní recyklací výrobku

Contractual warranty

Záruční lhůta	18 měsíců
---------------	-----------

Servo Motors Dimensions

Example with Straight Connectors



- a: Power supply for servo motor brake
- b: Power supply for servo motor encoder
- (1) Shaft end, keyed slot (optional)

Dimensions in mm

Straight connectors		Rotatable angled connectors		c (without brake)	c (with brake)	c1	c2	c3	h	h1	Ø	Ø1 for screws
b1	b2	b1	b2									
39.5	25.5	39.5	39.5	154	193	23	18	2.5	4 h9	12.5 ⁺⁰ _{-0.13}	11 k6	M4 x 14

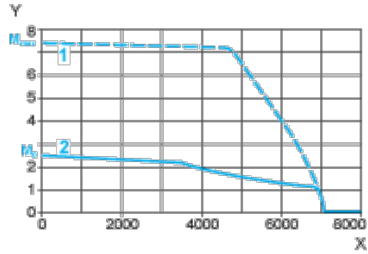
Dimensions in in.

Straight connectors		Rotatable angled connectors		c (without brake)	c (with brake)	c1	c2	c3	h	h1	Ø	Ø1 for screws
b1	b2	b1	b2									
1.55	1	1.55	1.55	6.06	7.59	0.90	0.70	0.09	0.16 h9	0.49 ⁺⁰ _{-0.0051}	0.43 k6	M4 x 0.55

400 V 3-Phase Supply Voltage

Torque/Speed Curves

Servo motor with LXM32•D12N4 servo drive

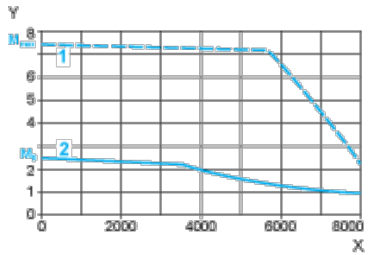


- X Speed in rpm
- Y Torque in Nm
- 1 Peak torque
- 2 Continuous torque

480 V 3-Phase Supply Voltage

Torque/Speed Curves

Servo motor with LXM32•D12N4 servo drive



- X Speed in rpm
- Y Torque in Nm
- 1 Peak torque
- 2 Continuous torque