

BMH1002P37F2A

servomotor BMH - 6.2 Nm - 6000 rpm - hřídel s perem - s brzdou - IP65/IP67



Hlavní parametry

Typ produktu nebo součásti	Servomotor
Označení přístroje	BMH
Maximální mechanická rychlost	6000 ot./min
Klidový krouticí moment	6,2 N.m pro LXM32.D18N4 6 A při 400 V trojfázové 6,2 N.m pro LXM32.D18N4 6 A při 480 V trojfázové
Maximální klidový moment	18,4 N.m pro LXM32.D18N4 6 A při 400 V trojfázové 18,4 N.m pro LXM32.D18N4 6 A při 480 V trojfázové
Jm. výstupní výkon	1600 W pro LXM32.D18N4 6 A při 400 V trojfázové 1600 W pro LXM32.D18N4 6 A při 480 V trojfázové
Jmenovitý krouticí moment	3,9 N.m pro LXM32.D18N4 6 A při 400 V trojfázové 3,9 N.m pro LXM32.D18N4 6 A při 480 V trojfázové
Jmenovité otáčky	4000 ot/min pro LXM32.D18N4 6 A při 400 V trojfázové 4000 ot/min pro LXM32.D18N4 6 A při 480 V trojfázové
Kompatibilita	LXM32.D18N4 při 400...480 V trojfázové
Provedení hřídele	S perem a drážkou
Stupeň krytí IP	IP65 (standardní) IP67 (s příslušenstvím pro zvýšení krytí)
Rozlišení enkodéru	32768 poloh na ot. x 4096 otáček
Parkovací brzda	Ano
Montážní držák	Mezinárodní standardní příruba
Elektrické připojení	Otočné pravoúhlé konektory

Doplněk

Kompatibilní řada	Lexium 32
[Us] jmenovité napájecí napětí	480 V
Počet fází v síti	Trojfázové
Trvalý mezní proud	5,04 A
Trvalý výkon	2,36 W
Maximální proud Irms	18 A pro LXM32.D18N4
Maximální trvalý proud	18,23 A
Druhý konec hřídele	Bez druhého konce hřídele
Průměr hřídele	19 mm
Délka hřídele	40 mm
Šířka klíče	30 mm
Typ enkodéru	Víceotáčkový SinCos Hiperface
Přidržený moment	5,5 N.m (parkovací brzda)
Osová výška motoru	100 mm
Délka motoru	2
Konst. točivého momentu	1,2 N.m/A při 120 °C
Zpětná emf konstanta	77 V/krpm při 120 °C
Počet pólů motoru	10
Moment setrvačnosti motoru	6,77 kg.cm ²
Odpor statoru	1,51 Ohm při 20 °C
Indukčnost statoru	7,5 mH při 20 °C

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.

El. časová konstanta statoru	5 ms při 20 °C
Max. radiální síla Fr	620 N při 4000 ot./min 690 N při 3000 ot./min 790 N při 2000 ot./min 990 N při 1000 ot./min 580 N při 5000 ot./min
Max. axiální síla Fa	0,2 x Fr
Zatažení brzdy	12 W
Typ chlazení	Přirozené proudění
Délka	202,3 mm
Průměr centrovacího kroužku	95 mm
Hloubka středního kroužku	3,5 mm
Počet montážních otvorů	4
Montážní otvor o průměru	9 mm
Průměr kruhu mont. otvorů	115 mm
Hmotnost přístroje	6,4 kg

Životní prostředí

Nabídka udržitelnosti

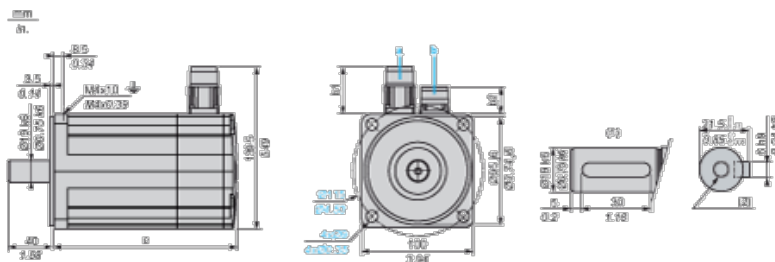
udržitelný stav nabídky	Výrobek Green Premium
RoHS	Vyhovuje - od 0936 - Schneider Electric prohlášení o shodě
REACH	Odkaz neobsahuje SVHC nad mezní hodnotou
dokument o ekologickém profilu	Dostupný
instrukce o ukončení životnosti výrobku	Standardní recyklací výrobku

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)
- (2) For screw M6 x 21 mm/M6 x 0.83 in.

Dimensions in mm

Straight connectors		Rotatable angled connectors		c (without brake)	c (with brake)
b1	b2	b1	b2		
39.5	25.5	39.5	39.5	160	202

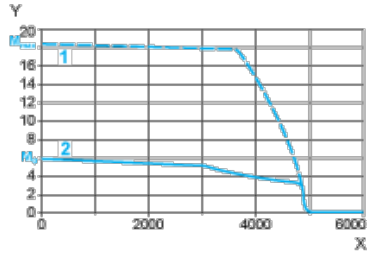
Dimensions in in.

Straight connectors		Rotatable angled connectors		c (without brake)	c (with brake)
b1	b2	b1	b2		
1.55	1.00	1.55	1.55	6.29	7.95

400 V 3-Phase Supply Voltage

Torque/Speed Curves

Servo motor with LXM32•D18N4 servo drive

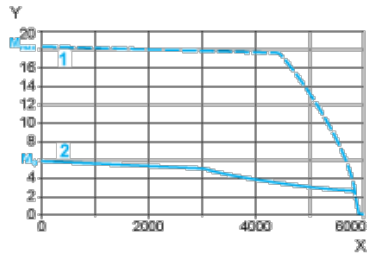


- X Speed in rpm
- Y Torque in Nm
- 1 Peak torque
- 2 Continuous torque

480 V 3-Phase Supply Voltage

Torque/Speed Curves

Servo motor with LXM32•D18N4 servo drive



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