

Parametry podstawowe

Typ produktu lub komponentu	Serwonapęd
Skrócona nazwa urządzenia	BMH
Maksymalna prędkość mechaniczna	6000 obr/min
Ciągły moment	8,4 N.M dla LXM32.D30N4 w 10 A, 400 V, trzy fazy 8,4 N.m dla LXM32.D30N4 w 10 A, 480 V, trzy fazy
Szczytowy moment utyku	25,1 N.M dla LXM32.D30N4 w 10 A, 400 V, trzy fazy 25,1 N.m dla LXM32.D30N4 w 10 A, 480 V, trzy fazy
Znamionowa moc wyjściowa	2700 W dla LXM32.D30N4 w 10 A, 400 V, trzy fazy 2700 W dla LXM32.D30N4 w 10 A, 480 V, trzy fazy
Moment znamionowy	6,2 N.M dla LXM32.D30N4 w 10 A, 400 V, trzy fazy 6,2 N.m dla LXM32.D30N4 w 10 A, 480 V, trzy fazy
Prędkość znamionowa	4000 obr./min dla LXM32.D30N4 w 10 A, 400 V, trzy fazy 4000 obr./min dla LXM32.D30N4 w 10 A, 480 V, trzy fazy
Zgodność produktu	LXM32.D30N4 w 400...480 V trzy fazy
Koniec wału	Wał gładki
Stopień ochrony IP	IP54 STANDARD
Rozdzielczość sprzężenia zwrotnego prędkości	32 768 punktów/obrot x 4096 obrotów
Hamulec trzymania	Bez
Podstawa montażowa	Kołnierz zgodny z normą międzynarodową
Połączenie elektryczne	Złącza proste

Parametry uzupełniające

Zgodność gamy	Lexium 32
Znamionowe napięcie zasilania [Us]	480 V
Ilość faz w sieci	Trzy fazy
Ciągły prąd zwarciovowy	7,69 A
Moc ciągła	3,3 W
Maksymalny prąd Irms	29,1 A dla LXM32.D30N4
Maks. prąd ciągły	29,1 A
Drugi wał	Bez drugiego końca wału
Średnica wału	19 mm
Długość wału	40 mm
Rodzaj sprzężenia zwrotnego	Wieloobrotowy enkoder SinCos Hiperface
Rozmiar kołnierza silnika	100 mm
Liczba warstw uzwojeń silnika	3
Stała momentu	1 N.m/A w 120 °C
Stała powrotna siła elektromotoryczna	63,5 V/Kobr/min w 120 °C
Liczba biegunów silnika	10
Inercja wirnika	9,37 kg.cm ²
Rezystancja stojana	0,63 om w 20 °C
Indukcyjność stojana	4 mH w 20 °C
Elektryczna stała czasowa stojana	6,3 ms w 20 °C

Maksymalna siła promieniowa Fr	1050 N w 1000 obr/min 830 N w 2000 obr/min 730 N w 3000 obr/min 660 N w 4000 obr/min 610 N w 5000 obr/min
Maksymalna siła osiowa Fa	0,2 x Fr
Rodzaj chłodzenia	Konwekcja naturalna
Długość	192,6 mm
Średnica kołnierza centrującego	95 mm
Głębokość kołnierza centrującego	3,5 mm
Liczba otworów montażowych	4
Średnica otworów montażowych	9 mm
Średnica otworów montażowych	115 mm
Masa produktu	6,5 kg

Jednostka opakowania

Jednostka miary opakowania 1	PCE
Ilość jednostek w opakowaniu 1	1
Wysokość opakowania 1	22,0 cm
Szerokość opakowania 1	20,0 cm
Długość opakowania 1	40,0 cm
Waga opakowania 1	6,8 kg

Oferta zrównoważonego rozwoju

Stan trwałej oferty	Produkt Green Premium
Rozporządzenie REACH	Deklaracja REACH
Europejska dyrektywa RoHS	Zgodność z pro-active (produkt poza zakresem obowiązywania dyrektywy UE RoHS)
Bez rtęci	Tak
Norma RoHS Chiny	Dyrektywa RoHS Chiny
Informacje na temat zwolnienia z RoHS	Tak
Ujawnienie informacji o wpływie na środowisko	Środowiskowy Profil Produktu
Kulistość – profil	Nie są wymagane żadne specjalne operacje związane z recyklingiem
WEEE	Produkt należy zutylizować zgodnie z obowiązującymi na terenie Unii Europejskiej przepisami dotyczącymi odpadów i nie może on zostać wyrzucony wraz ze zwykłymi odpadami.
Bez PVC	Tak

Warunki gwarancji

Gwarancja	18 months
-----------	-----------

Karta danych technicznych BMH1003P07A1A

produktu

Dimensions Drawings

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	192	234

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	7.55	9.21

Karta danych technicznych BMH1003P07A1A

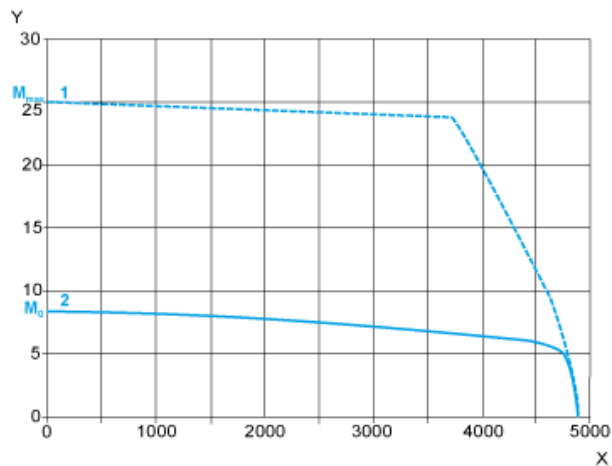
produktu

Performance Curves

400 V 3-Phase Supply Voltage

Torque/Speed Curves

Servo motor with LXM32•D30N4 servo drive

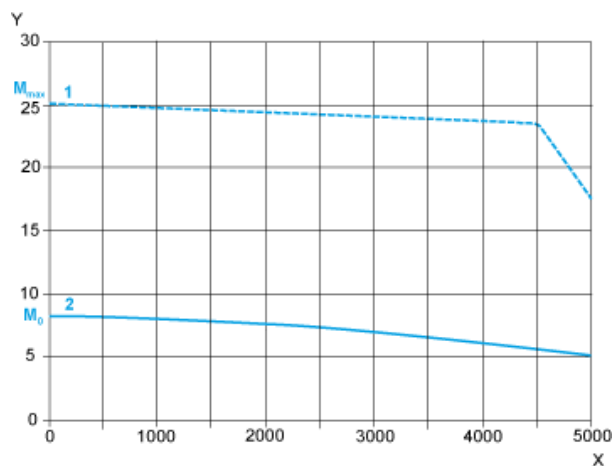


- X Speed in rpm
- Y Torque in Nm
- 1 Peak torque
- 2 Continuous torque

480 V 3-Phase Supply Voltage

Torque/Speed Curves

Servo motor with LXM32•D30N4 servo drive



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