



Parametry podstawowe

Typ produktu lub komponentu	Serwonapęd
Skrócona nazwa urządzenia	BMH
Maksymalna prędkość mechaniczna	6000 obr/min
Ciągły moment	6,2 N.M dla LXM32.D18N4 w 6 A, 400 V, trzy fazy 6,2 N.m dla LXM32.D18N4 w 6 A, 480 V, trzy fazy
Szczytowy moment utyku	18,4 N.M dla LXM32.D18N4 w 6 A, 400 V, trzy fazy 18,4 N.m dla LXM32.D18N4 w 6 A, 480 V, trzy fazy
Znamionowa moc wyjściowa	1600 W dla LXM32.D18N4 w 6 A, 400 V, trzy fazy 1600 W dla LXM32.D18N4 w 6 A, 480 V, trzy fazy
Moment znamionowy	3,9 N.M dla LXM32.D18N4 w 6 A, 400 V, trzy fazy 3,9 N.m dla LXM32.D18N4 w 6 A, 480 V, trzy fazy
Prędkość znamionowa	4000 obr./min dla LXM32.D18N4 w 6 A, 400 V, trzy fazy 4000 obr./min dla LXM32.D18N4 w 6 A, 480 V, trzy fazy
Zgodność produktu	LXM32.D18N4 w 400...480 V trzy fazy
Koniec wału	Wał gładki
Stopień ochrony IP	IP54 STANDARD
Rozdzielczość sprzężenia zwrotnego prędkości	32 768 punktów/obrót
Hamulec trzymania	Z
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	5,04 A
Moc ciągła	2,36 W
Maksymalny prąd Irms	18 A dla LXM32.D18N4
Maks. prąd ciągły	18,23 A
Drugi wał	Bez drugiego końca wału
Średnica wału	19 mm
Długość wału	40 mm
Rodzaj sprzężenia zwrotnego	Jednoobrotowy SinCos Hiperface
Moment hamujący	5,5 N.m hamulec trzymania
Rozmiar kołnierza silnika	100 mm
Liczba warstw uzwojeń silnika	2
Stała momentu	1,2 N.m/A w 120 °C
Stała powrotna siła elektromotoryczna	77 V/Kobr/min w 120 °C
Liczba biegunów silnika	10
Inercja wirnika	6,77 kg.cm ²
Rezystancja stojana	1,51 om w 20 °C
Indukcyjność stojana	7,5 mH w 20 °C

Elektryczna stała czasowa stojana	5 ms w 20 °C
Maksymalna siła promieniowa Fr	990 N w 1000 obr/min 790 N w 2000 obr/min 690 N w 3000 obr/min 620 N w 4000 obr/min 580 N w 5000 obr/min
Maksymalna siła osiowa Fa	0,2 x Fr
Moc hamowania	12 W
Rodzaj chłodzenia	Konwekcja naturalna
Długość	202,3 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	6,4 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	6,68 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
-----------	-----------

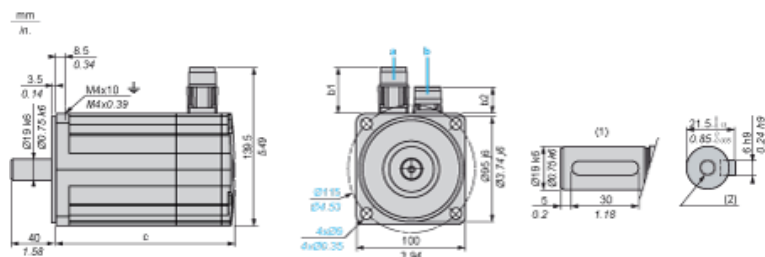
Karta danych technicznych BMH1002P06F1A

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	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

Karta danych technicznych produktu

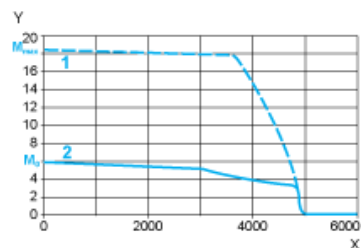
Performance Curves

BMH1002P06F1A

400 V 3-Phase Supply Voltage

Torque/Speed Curves

Servo motor with LXM32•D18N4 servo drive

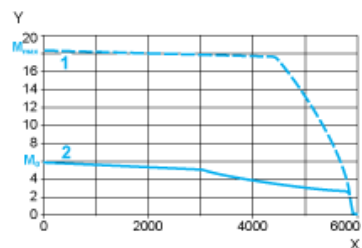


- X Speed in rpm
- Y Torque in Nm
- 1 Peak torque
- 2 Continuous torque

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