

BMH0702P01A1A

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
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	Jednootáčkový 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 satoru	3,8 Ohm při 20 °C
Indukčnost satoru	12,2 mH při 20 °C
El. časová konstanta satoru	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

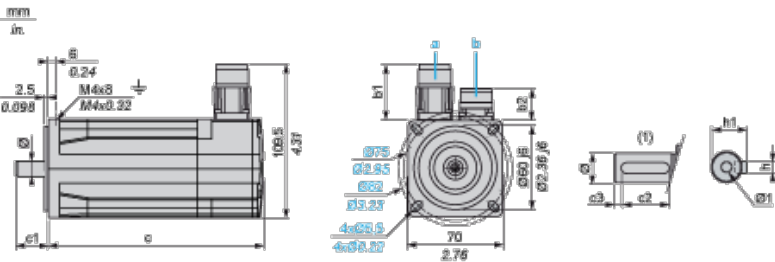
udržitelný stav nabídky	Výrobek Green Premium
RoHS	Vyhovuje - od 0936 - Schneider Electric prohlášení o shodě
REACH	Odkaz neobsahuje SVHC nad mezní hodnotou
dokument o ekologickém profilu	Dostupný
instrukce o ukončení životnosti výrobku	Standardní recyklaci výrobku

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

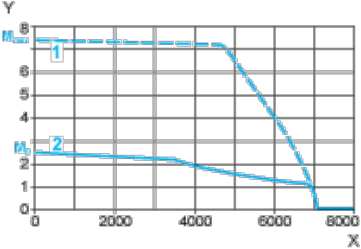
Dimensions in in.

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

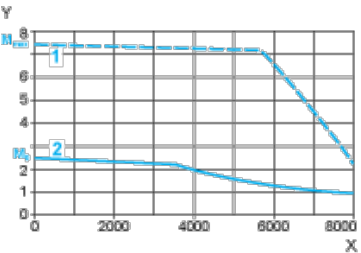


- X Speed in rpm
Y Torque in Nm
1 Peak torque
2 Continuous torque

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