



Principal

Nombre abreviado del equipo	BMH
Tipo de producto o componente	Servo motor
Máximo velocidad mecánica	6000 rpm
Parada continua de par de torsión	3,3 N.M para LXM32,D12N4 en 3 A, 400 V, trifásica 3,3 N.M para LXM32,D12N4 en 3 A, 480 V, trifásica 3,4 N.M para LXM32,D18N4 en 6 A, 400 V, trifásica 3,4 N.m para LXM32,D18N4 en 6 A, 480 V, trifásica
Par de bloqueo de pico	10,8 N.M para LXM32,D12N4 en 3 A, 400 V, trifásica 10,8 N.M para LXM32,D12N4 en 3 A, 480 V, trifásica 10,8 N.M para LXM32,D18N4 en 6 A, 400 V, trifásica 10,8 N.m para LXM32,D18N4 en 6 A, 480 V, trifásica
Potencia salida nominal	800 W para LXM32,D12N4 en 3 A, 400 V, trifásica 800 W para LXM32,D12N4 en 3 A, 480 V, trifásica 1300 W para LXM32,D18N4 en 6 A, 400 V, trifásica 1300 W para LXM32,D18N4 en 6 A, 480 V, trifásica
Par nominal	1,9 N.M para LXM32,D12N4 en 3 A, 400 V, trifásica 1,9 N.M para LXM32,D12N4 en 3 A, 480 V, trifásica 3,1 N.M para LXM32,D18N4 en 6 A, 400 V, trifásica 3,1 N.m para LXM32,D18N4 en 6 A, 480 V, trifásica
Velocidad nominal	4000 rpm para LXM32,D12N4 en 3 A, 400 V, trifásica 4000 rpm para LXM32,D12N4 en 3 A, 480 V, trifásica 4000 rpm para LXM32,D18N4 en 6 A, 400 V, trifásica 4000 rpm para LXM32,D18N4 en 6 A, 480 V, trifásica
Compatibilidad del producto	LXM32,D12N4 en 400..0,480 V trifásica LXM32,D18N4 en 400..0,480 V trifásica
Extremo de eje	Eje suave
Grado de protección IP	IP65 estándar IP67 con Kit IP67
Resolución respuesta velocidad	32768 points/turn x 4096 turns ((*))
Freno de retención	Sin
Soporte de montaje	Reborde estándar internacional
Conexión eléctrica	Conectores rectos

Complementario

Compatibilidad de gama	Lexium 32
[Us] Tensión nominal de suministro	480 V
Número de fases de la red	Trifásica
Continuous stall current ((*))	3,15 A
Potencia continua	1,76 W
Irms de corriente máx,	11,9 A para LXM32,D12N4 11,9 A para LXM32,D18N4
Corriente permanente máx.	11,93 A
Segundo eje	Sin extremo de segundo eje

Diámetro del eje	19 mm
Longitud de eje	40 mm
Tipo de respuesta	SinCos Hiperface multivolta
Tamaño brida motor	100 mm
Número de pilas de motor	1
Constante de par	1,1 N.m/A en 120 °C
Constante de regulación por f _{cem}	70,3 V/krpm en 120 °C
Número de polos de motor	10
Inercia del rotor	3,19 kg.cm ²
Resistencia del estator	3,1 Ohm en 20 °C
Inductancia del estator	13,9 mH en 20 °C
Constante de tiempo eléctrica de estator	4,5 ms en 20 °C
Fuerza radial máxima (Fr)	900 N en 1000 rpm 720 N en 2000 rpm 630 N en 3000 rpm 570 N en 4000 rpm 530 N en 5000 rpm
Fuerza máx, axial Fa	0,2 x Fr
Tipo de refrigeración	Conven natural
Longitud	128,6 mm
Diámetro de base de fijación de centrado	95 mm
Profundidad del collar	3,5 mm
Número de agujeros de montaje	4
Diámetro agujeros de montaje	9 mm
Diámetro del círculo de los agujeros de montaje	115 mm
Peso del producto	3,34 kg

Unidades de embalaje

Tipo de unidad de paquete 1	PCE
Número de unidades en el paquete 1	1
Paquete 1 Altura	22,0 cm
Paquete 1 Ancho	20,0 cm
Paquete 1 Longitud	40,0 cm
Paquete 1 Peso	3,64 kg

Sostenibilidad de la oferta

Estado de oferta sostenible	Producto Green Premium
Reglamento REACh	 Declaración De REACh
Directiva RoHS UE	Cumplimiento proactivo (producto fuera del alcance de la normativa RoHS UE)
Sin mercurio	Sí
Normativa de RoHS China	 Declaración RoHS China
Información sobre exenciones de RoHS	 Sí
Comunicación ambiental	 Perfil Ambiental Del Producto
Perfil de circularidad	No se necesitan operaciones de reciclaje específicas
RAEE	En el mercado de la Unión Europea, el producto debe desecharse de acuerdo con un sistema de recolección de residuos específico y nunca terminar en un contenedor de basura.
Sin PVC	Sí

Garantía contractual

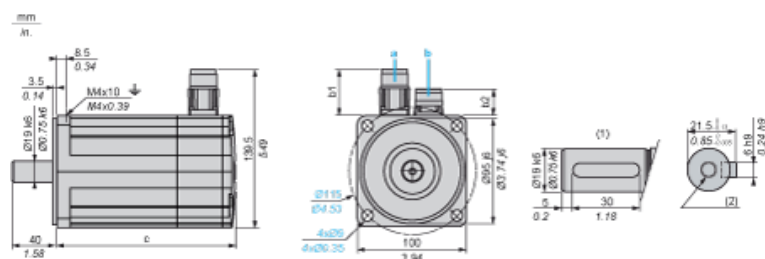
Periodo de garantía	18 months
---------------------	-----------

Hoja de datos del producto BMH1001P27A1A

Esquemas de dimensiones

Dimensiones de los servomotores

Ejemplo con conectores rectos



- a: Alimentación para freno de servomotor
- b: Alimentación para codificador de servomotor
- (1) Extremo de eje, ranura con claveta (opcional)
- (2) Para tornillo M6 × 21 mm/M6 × 0,83 in

Dimensiones en mm

Conectores rectos		Conectores en ángulo giratorios		c (sin freno)	c (con freno)
b1	b2	b1	b2		
39,5	25,5	39,5	39,5	128	170

Dimensiones en pulgadas

Conectores rectos		Conectores en ángulo giratorios		c (sin freno)	c (con freno)
b1	b2	b1	b2		
1,55	1,00	1,55	1,55	5,03	6,69

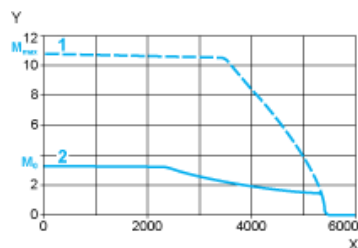
Hoja de datos del producto BMH1001P27A1A

Curvas de rendimiento

Tensión de alimentación trifásica de 400 V

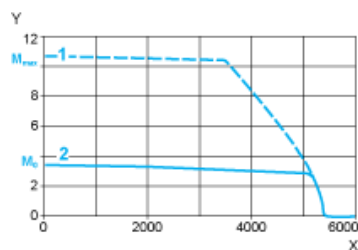
Curvas de par/velocidad

Servomotor con servoaccionamiento LXM32•D12N4



X Velocidad en rpm
Y Par en Nm
1 Pico de par
2 Par continuo

Servomotor con servoaccionamiento LXM32•D18N4

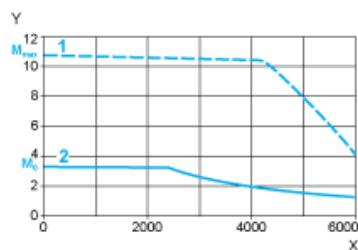


X Velocidad en rpm
Y Par en Nm
1 Pico de par
2 Par continuo

Tensión de alimentación trifásica de 480 V

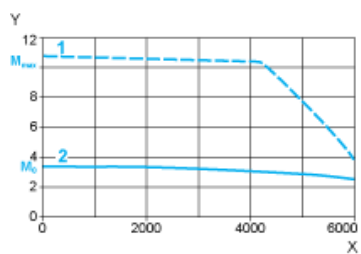
Curvas de par/velocidad

Servomotor con servoaccionamiento LXM32•D12N4



X Velocidad en rpm
Y Par en Nm
1 Pico de par
2 Par continuo

Servomotor con servoaccionamiento LXM32•D18N4



X Velocidad en rpm

Y Par en Nm

1 Pico de par

2 Par continuo