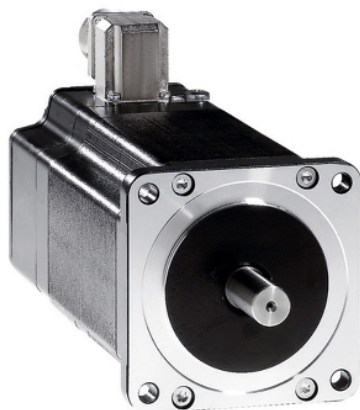




Presentazione

Compatibilità gamma	Lexium SD3
Tipo prodotto	Motore di controllo del movimento
Nome dispositivo	BRS3
Massima velocità meccanica	3000 rpm
Tipo motore	Motore passo-passo trifase
Numero di poli motore	6
Limiti della tensione di alimentazione	230 V CA 325 V DC
Installazione	Flangia
Dimensione flangia	85 mm
Lunghezza	141 mm
Diametro collare di centraggio	60 mm

Caratteristiche tecniche

Profondità collare di centraggio	2 mm
Numero di fori di montaggio	4
Diametro dei fori di montaggio	6,5 mm
Diametro del cerchio dei fori di montaggio	98,99 mm
Collegamento elettrico	Connettore
Tipo di encoder	Single turn encoder
Risoluzione del segnale velocità	10000 punti/giro
Freno di stazionamento	Senza
Tipo di albero	Linguetta a disco
Secondo albero	Without second shaft end
Diametro dell'albero	12 mm
Lunghezza albero	30 mm
Coppia nominale	4 Nm
Coppia di attesa	4,8 Nm
Inerzia del rotore	2,2 kg.cm ²
Risoluzione	1,8 °, 0,9 °, 0,72 °, 0,36 °, 0,18 °, 0,09 °, 0,072 °, 0,036 ° step angle 200, 400, 500, 1000, 2000, 4000, 5000, 10000 gradini number of full steps per revolution
Errore di precisione	+/-6 arc min
Frequenza di avviamento massima	5,3 kHz
Corrente nominale [In]	5,8 A
Resistenza	0,55 Ohm (avvolgimento)
Costante di tempo	9 ms
Forza radiale max Fr	110 N (prima estremità dell'albero) 50 N (seconda estremità dell'albero)
Forza assiale max Fa	175 N (forza di trazione) 30 N (pressione della forza)
Durata in ore	20000 H (cuscinetto)
Accelerazione angolare	200000 rad/s ²
Peso prodotto	3,2 kg

Ambiente

Norme di riferimento	IEC 60072-1 IEC 50347
Tipo di raffreddamento	Convezione naturale
Temperatura ambiente	-25...40 °C
Temperatura di stoccaggio	-25...70 °C
Altitudine di funzionamento	<= 1000 m senza declassamento potenza
Umidità relativa	15...85 % senza condensa
Resistenza alle vibrazioni	20 m/s ² max A conforme a IEC 60034-14
Grado di protezione IP	IP56 totale eccetto bronzina dell'albero: conforming to IEC 60034-5 IP41 albero senza anello di tenuta: conforming to IEC 60034-5
Classe di temperatura	F avvolgimento conforme a IEC 60034-1

Confezionamenti

Unità di misura confezione 1	PCE
Numero di unità per confezione 1	1
Confezione 1: altezza	22,5 cm
Confezione 1: larghezza	19,5 cm
Confezione 1: profondità	39,5 cm
Confezione 1: peso	5,0 kg
Unità di misura confezione 2	P06
Numero di unità per confezione 2	12
Confezione 2: altezza	77,0 cm
Confezione 2: larghezza	80,0 cm
Confezione 2: profondità	60,0 cm
Confezione 2: peso	68,5 kg

Sostenibilità dell'offerta

Stato offerta sostenibile	Prodotto Green Premium
Regolamento REACh	 Dichiarazione REACh
Direttiva RoHS UE	Conformità proattiva (prodotto al di fuori dell'ambito legale di RoHS Unione europea)
Senza mercurio	Sì
Regolamento RoHS della Cina	 Dichiarazione RoHS Della Cina
Informazioni esenzioni RoHS	 Sì
Informazioni ambientali	 Profilo Ambientale Del Prodotto
Profilo di circolarità	Non sono necessarie specifiche operazioni di riciclaggio
WEEE	Nei mercati dell'Unione Europea il prodotto deve essere smaltito in base a un metodo differenziato specifico e non tra i normali rifiuti.
Senza PVC	Sì

Garanzia contrattuale

Garanzia	18 months
----------	-----------

Dimensioni

Motore passo-passo trifase in versione connettore



3: Connessione motore 6 poli

4: Connessione motore (opzionale) 12 poli

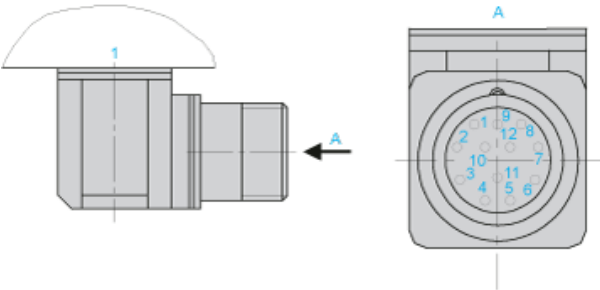
Dimensioni in mm

L	Diametro albero ØW	Collare di centraggio ØZ	Chiave Woodruff DIN 6888 (1)
97.5 (+0.6) (-0.8)	12 h6	60 h8	4 x 6.5

Dimensioni in pollici

L	Diametro albero ØW	Collare di centraggio ØZ	Chiave Woodruff DIN 6888 (1)
3.84 (+0.023) (-0.031)	0.47 h6	2.36 h8	0.16 x 0.25

Schema di cablaggio del connettore dell'encoder su BRS3••

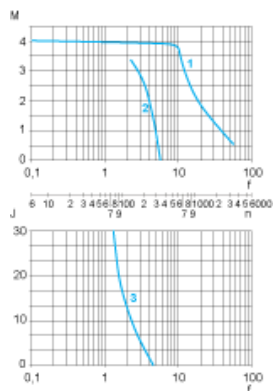


1: Alloggiamento motore

Pin	Designazione
1	A
2	A negato
3	B
4	B negato
5	C, I
6	C negato, I negato
7	5 V _{GND}
8	+ 5
9	-LETTURA
10	+LETTURA
11	Sensore di temperatura
12	Non collegato

Caratteristiche della coppia

Misurazione a 1000 passi/giri, bus CC tensione nominale U_N e corrente di fase I_N



- M : Coppia in N m
 n : Velocità in giri/m
 f : Frequenza in kHz
 J : Inerzia rotore in kg.cm²
1: Coppia di pull-out
2: Coppia di pull-in
3: Inerzia carico max