



Principal

Compatibilité de gamme	Lexium 28
Fonction produit	Servo moteur
Nom abrégé de l'appareil	BCH2

Complémentaire

Vitesse mécanique maximum	3000 Tr/mn
[Us] tension d'alimentation	220 V
Nombre de phases réseau	Triphasé
Courant continu à l'arrêt	16,49 A
Couple continu à l'arrêt	19,1 N.m pour LXM28...à 19,8 A, 220 V, triphasé
Alimentation continue	3000 W
Couple crête à l'arrêt	57,29 N.m pour LXM28...à 19,8 A, 220 V, triphasé
Puissance de sortie nominale	3000 W pour LXM28...à 19,8 A, 220 V, triphasé
Couple nominal	19,1 N.m pour LXM28...à 19,8 A, 220 V, triphasé
Vitesse nominale	1500 tr/mn pour LXM28...à 19,8 A, 220 V, triphasé
Courant maximal Irms	58,4 A pour LXM28...à 3 kW, 220 V
Courant permanent maximum	18,8 A
Compatibilité produit	LXM28... servo variateur moteur à 3 kW, 220 V, triphasé
Type d'arbre	Arbre lisse
Diamètre de l'axe	35 mm
Longueur de l'axe	79 mm
Type de retour	Codeur monotour absolu 20 bits
Frein de parking	Sans
Support de montage	Bride standard asiatique
Taille bride moteur	180 mm
Raccordement électrique	Connecteur MIL
Constante de couple	1,16 N.m/A à 20 °C
Constante de fem	70 V/ktr/mn à 20 °C
Inertie du rotor	53,56 kg.cm ²
Résistance du stator	0,234 Ohm à 20 °C

Inductance du stator	4,9 mH à 20 °C
Constante de temps électrique du stator	20,94 ms à 20 °C
Force radiale maximale Fr	1200 N à 1500 Tr/mn
Force axiale maximale Fa	497 N
Puissance d'accrochage des freins	49,6 W
Type de refroidissement	Convection naturelle
Longueur	202 mm
Nombre de taille moteur	2
Diamètre du centrage	114,3 mm
Profondeur du diamètre de centrage	4 mm
Nombre de trous de fixation	4
Diamètre des trous de fixation	13,5 mm
Diamètre des trous de fixation	200 mm
Distance épaulement de l'arbre bride	4 mm
Poids	18,5 kg

Environnement

Degré de protection IP	IP50 IM V3 IP65 IM B5, IM V1
Température de fonctionnement	-20...40 °C

Emballage

Type d'emballage 1	PCE
Nombre d'unité par paquet	1
Poids de l'emballage (Kg)	20,18 kg
Hauteur de l'emballage 1	24,5 cm
Largeur de l'emballage 1	29 cm
Longueur de l'emballage 1	58,5 cm