

Descrizione del Prodotto

Il servomotore BMH0702P06A2A fa parte della gamma Lexium 32 di Schneider Electric, progettata per applicazioni di controllo del movimento in macchine con potenze da 0,15 kW a 7 kW. Questo motore sincrono trifase a 10 poli presenta un momento di inerzia medio, una velocità massima meccanica di 8000 giri/min e un albero liscio senza freno di stazionamento. È equipaggiato con un encoder Hiperface® SinCos a 16 bit (32768 punti/giro) per la trasmissione automatica dei dati dal servomotore al servozionamento. ([se.com](https://www.se.com/in/en/product/BMH0702P06A2A/servo-motor-bmh-lexium-32-2-5nm-8000rpm-untapped-shaft-without-brake-ip54-16bit-encoder-3-phases/?utm_source=openai))

Caratteristiche Principali

- **Modello:** Motore sincrono trifase
- **Tensione Nominale:** 480 V
- **Corrente Nominale:** 3 A
- **Potenza Nominale alla Frequenza Nominale:** 0,7 kW
- **Velocità di Rotazione Nominale alla Frequenza Nominale:** 8000 giri/min
- **Numero di Fasi:** 3
- **Numero di Poli:** 10
- **Coppia Nominale:** 2,2 Nm
- **Coppia Massima di Arresto:** 7,4 Nm
- **Grado di Protezione (IP):** IP54
- **Tipo di Tensione:** AC/DC
- **Classe di Isolamento secondo IEC:** Altri
- **Metodo di Raffreddamento:** Aria
- **Esecuzione Estremità di Albero:** Liscio
- **Encoder:** Hiperface® SinCos a 16 bit (32768 punti/giro)
- **Connettori Elettrici:** Connettori a 90° ruotabili
- **Dimensioni dell'Albero:** Diametro 11 mm x Lunghezza 23 mm
- **Dimensioni del Motore:** Lunghezza 154 mm x Larghezza 70 mm
- **Dimensioni del Collare di Centraggio:** Profondità 2,5 mm x Diametro 60 mm
- **Foro di Montaggio:** Diametro 82 mm
- **Peso:** 2,3 kg
- **Compatibilità:** Servozionamenti Lexium 32
- **Montaggio:** Flangia standard internazionale da 70 mm
- **Sistema di Raffreddamento:** Convezione naturale
- **Materiale della Custodia:** Vernice protettiva opaca nero RAL 9005

- ****Flangia di Montaggio:**** Assiale a 4 punte
- ****Cavi e Connettori:**** Da ordinare separatamente

Applicazioni

Il servomotore BMH0702P06A2A è particolarmente adatto per applicazioni ad alto carico, consentendo una regolazione del movimento più robusta. L'encoder fornisce la posizione assoluta del motore, permettendo la sincronizzazione dei flussi e l'identificazione automatica del motore all'avvio del servoazionamento.

([se.com](https://www.se.com/in/en/product/BMH0702P06A2A/servo-motor-bmh-lexium-32-2-5nm-8000rpm-untapped-shaft-without-brake-ip54-16bit-encoder-3-phases/?utm_source=openai))

Note

Per il funzionamento del servomotore, è necessario ordinare separatamente cavi e connettori.

([se.com](https://www.se.com/in/en/product/BMH0702P06A2A/servo-motor-bmh-lexium-32-2-5nm-8000rpm-untapped-shaft-without-brake-ip54-16bit-encoder-3-phases/?utm_source=openai))