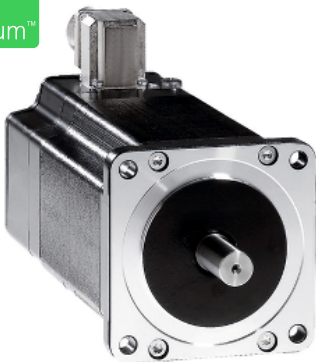


Arkusz danych produktu

Specyfikacje



Silnik krokowy LXM 2.6NM

BRS397W571ACA

Parametry podstawowe

Zgodność gamy	Lexium SD3
Typ produktu lub komponentu	Silnik do sterowania ruchem
Skrócona nazwa urządzenia	BRS3
Maksymalna prędkość mechaniczna	3000 obr/min
Rodzaj silnika	3-fazowy silnik krokowy
Liczba biegunów silnika	6
Graniczne napięcie zasilające	230 V prąd przemienny (AC) 325 V prąd stały (DC)
Podstawa montażowa	Kryza
Rozmiar kołnierza silnika	85 mm
Długość	111 mm
Średnica kołnierza centrującego	73 mm

Parametry uzupełniające

Głębokość kołnierza centrującego	2 mm
Liczba otworów montażowych	4
Średnica otworów montażowych	6,5 mm 98,99 mm
Połączenie elektryczne	Złącze
Rodzaj sprzężenia zwrotnego	Enkoder jednoobrotowy SinCos
Rozdzielczość sprzężenia zwrotnego prędkości	10 000 punktów/obrot
Hamulec trzymania	Bez
Koniec wału	Klin czółenkowy
Drugi wał	Bez drugiego końca wału
Średnica wału	9,5 mm
Długość wału	30 mm
Moment znamionowy	2 N.m

Szczytowy moment utyku	1,9 N.m
Ciągły moment	1,9 N.m
Moment wstrzymujący	2,26 N.m
Inercja wirnika	1,1 kg.cm²
Rozdzielczość	1000 punktów/obróć 1.8 °, 0.9 °, 0.72 °, 0.36 °, 0.18 °, 0.09 °, 0.072 °, 0.036 ° kąt kroku 200, 400, 500, 1000, 2000, 4000, 5000, 10000 kroków liczba pełnych kroków na obrót
Niedokładność	+/- 6 arc min
Maksymalna częstotliwość startów	5,3 kHz
Prąd znamionowy [In]	1,75 A
Rezystancja	6,5 om (uzwojenie)
Stała czasowa	7 ms
Maksymalna siła promieniowa Fr	100 N (pierwszy koniec wału) 50 N (drugi koniec wału)
Maksymalna siła osiowa Fa	175 N (siła rozciągająca) 30 N (ciśnienie)
Czas eksploatacji w godzinach	20000 godz. (łożysko)
Przyspieszenie kątowe	200000 rad/s²
Masa produktu	2,1 kg

Środowisko pracy

Normy	IEC 60072-1 EN 50347
Rodzaj chłodzenia	Konwekcja naturalna
Temperatura otoczenia dla pracy urządzenia	-25...40 °C
Temperatura otoczenia dla przechowywania	-25...70 °C
Wysokość pracy (w metrach nad poziomem morza)	<= 1000 m bez zmniejszania mocy znamionowej
Wilgotność względna	15...85 % bez kondensacji
Odporność na wibracje	20 m/s² maksimum A zgodnie z EN/IEC 60034-14
Stopień ochrony IP	Tuleja wału silnika: IP41 zgodnie z EN/IEC 60034-5 Całkowity oprócz tulei wału: IP56 zgodnie z EN/IEC 60034-5
Klasa temperaturowa	F uzwojenie zgodnie z IEC/EN 60034-1

Jednostka opakowania

Jednostka miary opakowania 1	PCE
Ilość jednostek w opakowaniu 1	1
Wysokość opakowania 1	13,0 cm
Szerokość opakowania 1	19,0 cm
Długość opakowania 1	39,5 cm
Waga opakowania 1	2,7 kg

Oferta zrównoważonego rozwoju

Stan trwałej oferty	Produkt Green Premium
Rozporządzenie REACH	Deklaracja REACH
Europejska dyrektywa RoHS	Zgodność z pro-active (produkt poza zakresem obowiązywania dyrektywy UE RoHS)

Bez rtęci	Tak
Norma RoHS Chiny	Dyrektywa RoHS Chiny
Informacje na temat zwolnienia z RoHS	Tak
Ujawnienie informacji o wpływie na środowisko	Środowiskowy profil produktu
WEEE	Produkt należy zutylizować zgodnie z obowiązującymi na terenie Unii Europejskiej przepisami dotyczącymi odpadów i nie może on zostać wyrzucony wraz ze zwykłymi odpadami.

Warunki gwarancji

Gwarancja	18 miesięcy
-----------	-------------

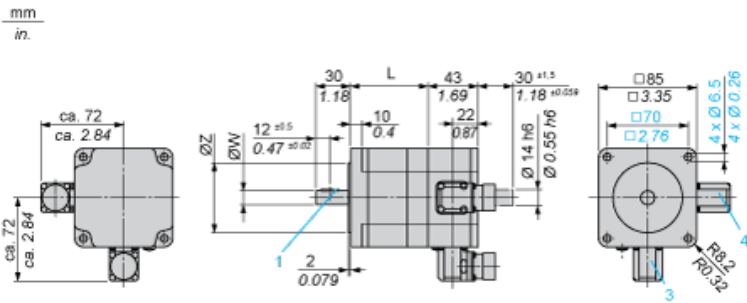
Arkusz danych produktu

BRS397W571ACA

Dimensions Drawings

Dimensions

3-Phase Stepper Motor in Connector Version



- 3 : Motor connection 6 poles
- 4 : Motor connection (optional) 12 poles

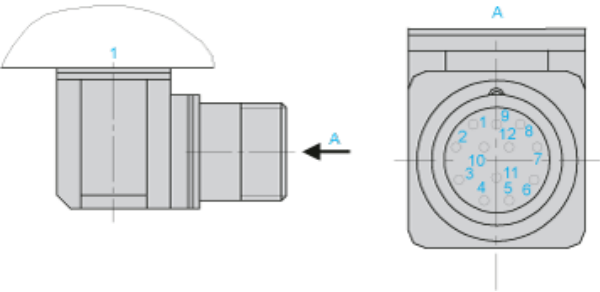
Dimensions in mm

L	Shaft diameter ØW	Centring collar ØZ	Woodruff key DIN 6888 (1)
67.5 (+0.6) (-0.8)	9.5 h6	73 h8	3 x 5

Dimensions in in.

L	Shaft diameter ØW	Centring collar ØZ	Woodruff key DIN 6888 (1)
2.66 (+0.023) (-0.031)	0.37 h6	2.87 h8	0.12 x 0.20

Wiring Diagram of Encoder Plug on BRS3••



1 : Motor housing

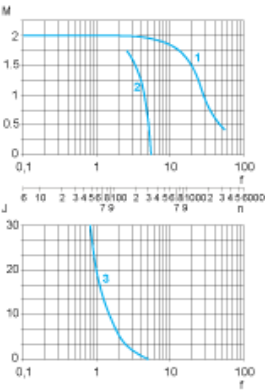
Pin	Designation
1	A
2	A negated
3	B
4	B negated
5	C, I
6	C negated, I negated
7	5 V _{GND}
8	+ 5
9	-SENSE
10	+SENSE
11	Temperature sensor
12	Not connected

Arkusz danych produktu **BRS397W571ACA**

Performance Curves

Torque Characteristics

Measurement at 1000 Steps/Revolution, Nominal Voltage DC Bus U_N and Phase Current I_N



- M :** Torque in Nm
- n :** Speed in rpm
- f :** Frequency in kHz
- J :** Rotor inertia in kg.cm²
- 1 :** Pull-out torque
- 2 :** Pull-in torque
- 3 :** Maximum load inertia

Zalecane zamienniki