



## Silnik BLDC model ROMOTION 80-200W do 0.39Nm



### ZALETY:

- **silnik BLDC,**
- **stała prędkość niezależnie od obciążenia,**
- **wirnik wykonany z magnesu neodymowego,**
- **nastawa parametrów przy użyciu aplikacji na PC,**
- **wysoka sprawność oraz kompaktowa konstrukcja.**

### SPECYFIKACJA:

#### Parametry elektryczne:

Moc: **80-200W**  
 Zasilanie: **24VDC lub 48VDC**  
 Komunikacja szeregowo: **Modbus RTU, CanOpen**

#### Parametry mechaniczne:

Moment obrotowy: **0.25 – 0.39Nm**  
 Prędkość obrotowa wyjściowa: **400 - 4000 obr/min**  
 Wałek wyjściowy: **przystosowany do połączenia z przekładnią, pełny z wycięciem na klin, inne kulkowe**  
 Łożyska: **hamulec, enkoder, czujniki Halla, STO (Safe Torque Off), obsługa sieci Master/Slave**  
 Opcje:

#### Parametry eksploatacyjne

Tryb pracy: **ciągły S1**  
 Stopień ochrony IP: **IP40, IP54, IP55**  
 Praca przy temp. otoczenia: **0°C do +40°C**  
 Podłączenie: **puszka połączeniowa**  
 Klasa izolacji: **F**  
 Waga: **1.3kg (Romotion 44), 1.8kg (Romotion 84)**

W celu złożenia zapytania ofertowego prosimy o podanie modelu, napięcia zasilania, momentu obrotowego oraz opcji dodatkowych np.: ROMOTION 24VDC, 1000rpm, 0.25Nm, IP55. Prosimy o kontakt z naszym konsultantem technicznym celem prawidłowego doboru silnika do aplikacji.

### TABELA SILNIKA:

Typ silnika	Napięcie (VDC)	Moc (W)	Moment nominalny (Nm)	Moment startowy (Nm)	Prędkość nominalna (obr./min.)	Zakres sterowania prędkością (obr./min.)	Prąd nominalny (A)
Romotion 44	24	80	0.25 (0.50)*	0.50	3100	400-4000	5.3 (10)*
Romotion 84	24	110	0.34 (0.65)*	1.00	3100	400-4000	6.5 (12)*
	48	130	0.39 (0.75)*	1.00	3200	400-4000	3.4 (8)*

\* Wartości podane w nawiasach są wartościami maksymalnymi.

### STEROWANIE (WEJŚCIA/WYJŚCIA):

Typ silnika	Sterowanie prędkością	Start/stop	Nastawa kierunku obrotów	Wyjście typu „open collector”	Komunikacja szeregowo	Dodatkowe wejścia/wyjścia
Romotion 44	0-10V (opcjonalnie 0-24V)	0-10V (opcjonalnie 0/24V)	0-10V (opcjonalnie 0/24V)	Informacja o prędkości oraz o ewentualnych błędach	Modbus RTU	3
Romotion 84					Modbus RTU (opcjonalnie CANopen) RS-485	



**RYSUNKI TECHNICZNE:**

