

# SERVOMOTORS SMXN2.5

0.75-3 Nm



## TECHNICAL DATA

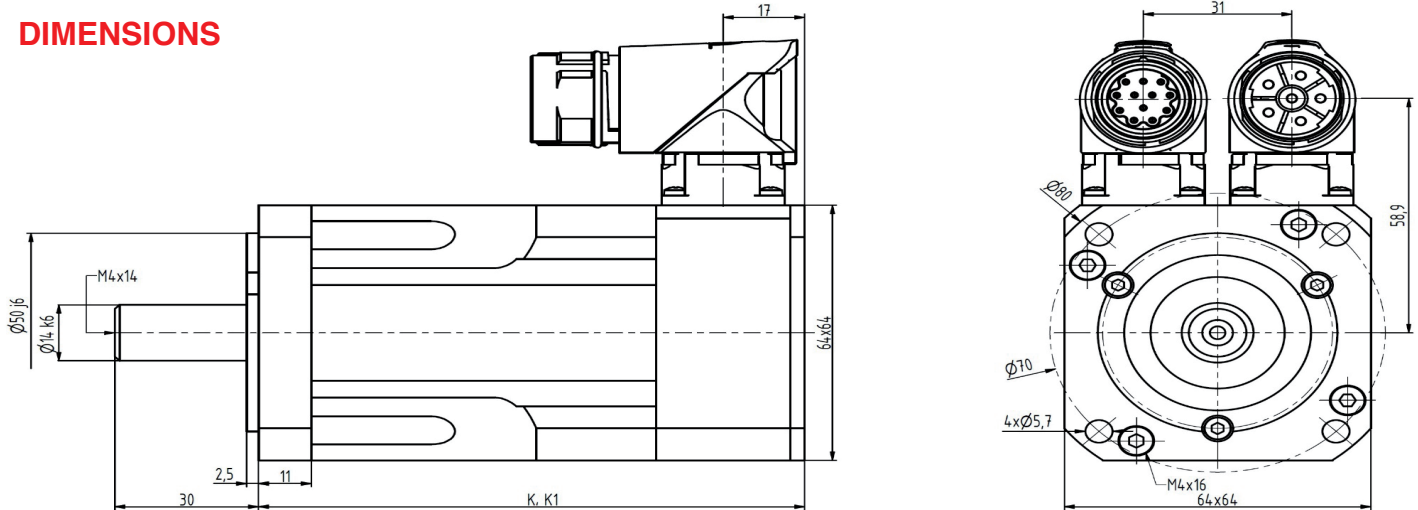
		VDC	320				
Magnets Nd-Fe-B			SMXN2.5-75	SMXN2.5-130	SMXN2.5-175	SMXN2.5-220	SMXN2.5-300
<b>Stall torque</b>	$M_0$	Nm	0,75	1,3	1,75	2,2	3
<b>Stall current</b>	$I_0$	A	1,87	3	3,07	3,2	3,7
<b>Nominal torque</b>	$M_N$	Nm	0,43	0,78	1,03	1,23	1,49
<b>Nominal speed</b>	$n_N$	min. <sup>-1</sup>	7500	6000	5000	4500	4000
<b>Nominal power</b>	$P_N$	W	337	490	539	579	624
<b>Nominal current</b>	$I_N$	A	1,73	2	2	2	2,1
<b>Maximum torque</b>	$M_{max}$	Nm	2,47	4,9	6,7	8,4	11,4
<b>Maximum current</b>	$I_{max}$	A	7,69	14,3	13,6	14,2	15,9
<b>Max. speed mech.</b>	$n_{max}$	min. <sup>-1</sup>	12000	12000	12000	12000	12000
<b>Torque constant</b>	$K_M$	Nm/A	0,4	0,43	0,57	0,68	0,81
<b>Voltage constant</b>	$K_E$	V/1000 min. <sup>-1</sup>	24,2	26	34,5	41	49
<b>Motor poles</b>	2p	-	10	10	10	10	10
<b>Resistance 2 ph.</b>	$R_{2Ph}$	$\Omega$	6,63	3	3,2	3,3	2,9
<b>Inductance 2 ph.</b>	$L_{2Ph}$	mH	7,45	4,3	5	5,4	5,1
<b>Inertia</b>	J	kgcm <sup>2</sup>	0,33	0,5	0,68	0,85	1,2
<b>Mass without brake</b>	m	kg	1,3	1,6	1,9	2,2	2,8
<b>Mass with brake</b>	$m_{Br}$	kg	1,8	2,1	2,4	2,7	3,3
<b>Brake torque</b>	$M_{Br}$	Nm	2	2	2	2	2

		VDC	560				
Magnets Nd-Fe-B			SMXN2.5-75	SMXN2.5-130	SMXN2.5-175	SMXN2.5-220	SMXN2.5-300
<b>Stall torque</b>	$M_0$	Nm	0,75	1,3	1,75	2,2	3
<b>Stall current</b>	$I_0$	A	1,24	1,91	1,71	1,96	2,93
<b>Nominal torque</b>	$M_N$	Nm	0,43	0,78	1,03	1,23	1,49
<b>Nominal speed</b>	$n_N$	min. <sup>-1</sup>	7500	6000	5000	4500	4000
<b>Nominal power</b>	$P_N$	W	337	490	539	579	624
<b>Nominal current</b>	$I_N$	A	0,8	1,64	1,36	1,44	1,87
<b>Maximum torque</b>	$M_{max}$	Nm	2,47	4,94	6,65	8,36	11,4
<b>Maximum current</b>	$I_{max}$	A	5,1	9,05	7,56	8,55	12,6
<b>Max. speed mech.</b>	$n_{max}$	min. <sup>-1</sup>	12000	12000	12000	12000	12000
<b>Torque constant</b>	$K_M$	Nm/A	0,6	0,68	1,02	1,12	1,02
<b>Voltage constant</b>	$K_E$	V/1000 min. <sup>-1</sup>	36,5	41,2	61,8	67,9	61,8
<b>Motor poles</b>	2p	-	10	10	10	10	10
<b>Resistance 2 ph.</b>	$R_{2Ph}$	$\Omega$	15	7,48	10,17	8,74	4,56
<b>Inductance 2 ph.</b>	$L_{2Ph}$	mH	16,7	10,75	16,12	14,6	8,06
<b>Inertia</b>	J	kgcm <sup>2</sup>	0,33	0,5	0,68	0,85	1,2
<b>Mass without brake</b>	m	kg	1,3	1,6	1,9	2,2	2,8
<b>Mass with brake</b>	$m_{Br}$	kg	1,8	2,1	2,4	2,7	3,3
<b>Brake torque</b>	$M_{Br}$	Nm	2	2	2	2	2

# SERVOMOTORS SMXN2.5

0.75-3 Nm

## DIMENSIONS



Type	K (Resolver)	K1 (Resolver+brake)
SMXN2.5-075	96 mm	138 mm
SMXN2.5-130	114 mm	156 mm
SMXN2.5-175	132 mm	174 mm
SMXN2.5-220	150 mm	192 mm
SMXN2.5-300	186 mm	228 mm

Information about motor with Hiperface or EnDat feedback sensor on demand.

On request we can send you the technical parameters of the motors designed for different DC-Voltages or speed/torque characteristics. Other adaptations and modifications are possible.