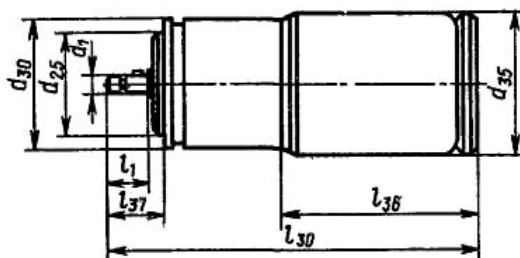


Двигатели серии БК

Бесконтактные двигатели постоянного тока малой мощности

Бесконтактные двигатели постоянного тока серии БК - силовые, реверсивные, с встроенным коммутатором. В качестве датчиков положения ротора использованы датчики Холла. Для контроля частоты вращения предусмотрен встроенный таходатчик. Режим работы - продолжительный. Напряжение питания 27 В. Крепление двигателя - фланцевое с упорным буртиком.

Габаритные и установочные размеры, мм, и масса двигателей серии БК



Тип двигателя	d_{30}	d_{35}	d_1	d_{25}	l_{30}	l_1	l_{37}	l_{36}	Масса, кг
БК-1316	32	36	2,8	25	85	12	15	48	0,21
БК-1318					90				
БК-1323	40	44	3,8	32	98	14	17	50	0,42
БК-1414					105				
БК-1418	50	54	4,8	40	111,5	16	19,5	58	0,72
БК-1423					119,5				0,84
БК-1424					131,5				1
БК-1425	60	65,5	5,8	50	141,5	20	23,5	75	1,2
БК-1518					153,5				1,5
БК-1526					170,5				1,8
БК-1533					169				2,7
БК-1534	181	3							
БК-1618	80	87,5	7	60	169	23	28	84,5	2,7
БК-1626					181				3
БК-1633	80	87,5	7	60	169	23	28	84,5	2,7
БК-1634					181				3
БК-1818	80	87,5	7	60	169	23	28	84,5	2,7
БК-1826					181				3

Технические данные двигателей серии БК (напряжение питания 27 В)

Тип двигателя	$P_{2ном,}$ Вт	$n_{ном,}$ об/мин	$I_{ном,}$ А	$I_{п,}$ А	КПД, %	$\tau_{м,}$ с
БК-1316	1,6	6000	0,17	1	43	0,05
БК-1318	1,6	10000	0,17	1,5	43	0,06
БК-1323	1	3000	0,12	0,5	40	0,03
БК-1324	1,6	4000	0,17	1	43	0,03
БК-1414	4	4000	0,3	2,5	56	0,03
БК-1418	6	10000	0,44	3,3	59	0,07
БК-1423	4	3000	0,3	2,7	53	0,03
БК-1424	6	4000	0,44	3,3	60	0,03
БК-1425	6	5000	0,44	3,3	60	0,03
БК-1518	16	10000	1,0	11	68	0,09
БК-1526	16	6000	1,0	11	69	0,04
БК-1533	10	3000	0,6	6	66	0,03
БК-1534	16	4000	1	8,5	70	0,03
БК-1618	40	10000	2,4	30	72	0,08
БК-1626	40	6000	2,3	27	73	0,05
БК-1633	25	3000	1,45	12	72	0,03
БК-1634	40	4000	2,3	20	73	0,03
БК-1818	90	10000	4,9	50	76	0,12
БК-1826	90	6000	4,9	50	77	0,07

Примечание. $\tau_{м}$ — электромеханическая постоянная времени.

Схемы включения двигателей серий БК. Направление вращения двигателей серии БК задается путем установки перемычек между выводами 4, 6 и 5, 3 (правое) или 3, 4 и 5, 6 (левое)

Обозначение выводов	Назначение	
1	+	Напряжение питания
2	-	
3, 4, 5, 6	Задание направления вращения	
7, 8	Выход таходатчика	