



Principale

| | |
|-------------------------------|----------------------------|
| Gamma prodotto | Lexium 23 Plus |
| Tipo di prodotto o componente | Servoazionamento movimento |
| Nome abbreviato | LXM23 |

Complementare

| | |
|---|---|
| Format of the drive | Book |
| Numero di fasi della rete | 3 fasi Monofase |
| Tensione nominale di alimentazione [Us] | 220 V (- 10...15 %) monofase 220 V (- 20...15 %) 3 fasi |
| Limiti della tensione di alimentazione | 200...255 V monofase 170...255 V 3 fasi |
| Frequenza di alimentazione | 50/60 Hz (- 5...5 %) |
| Limiti frequenza di rete | 47,5...63 Hz |
| Corrente di uscita continua | 1.55 A |
| Potenza continua | 200 W a 220 V |
| Alimentazione nominale | 0.2 kW a 220 V |
| Massima corrente di dispersione | > 3,5 mA |
| Tensione di uscita | <= tensione alimentatore |
| Isolamento elettrico | Tra potenza e controllo |
| Tipo di cavi | Cavo doppi a schermatura (singolo o doppio) a 0...55 °C |
| Collegamento elettrico | Morsetto 1,3 mm ² / AWG 16 (L1-L2) Morsetto 2,1 mm ² / AWG 14 (R, S, T) Morsetto 0,82 mm ² / AWG 18 (U, V, W) Morsetto 2,1 mm ² / AWG 14 (PA/+, PBe) |
| Coppia di serraggio | 1.4 Nm (PE (ground)) |
| Numero ingressi digitali | 8 programmabile |
| Tipo di ingresso digitale | Programmabile (CN1) |
| Tensione ingresso digitale | 12...24 V CC logica |
| Logica ingresso digitale | Positiva o negativa logic (CN1) |
| Numero uscite digitali | 5 |
| Tipo di uscita digitale | (CN1) logica output 12...24 V CC |
| Tensione uscita digitale | 12...24 V CC |
| Numero ingressi analogici | 2 |
| Errore precisione assoluta | 0,0001 |
| Tipo di ingresso analogico | Ingresso tensione analogico (T_REF) - 10...10 V impedenza ingresso: 10 kOhm Ingresso tensione analogico (V_REF) - 10...10 V impedenza ingresso: 10 kOhm |
| Tipo segnale di controllo | Feedback dell'encoder del servomotore |
| Tipo di protezione | Contro polarità inversa per segnale ingressi Contro cortocircuiti per segnale uscite Overcurrent per motore Sovratensione per motore Undervoltage per motore Overheating per motore Sovraccarico per motore |

| | |
|------------------------------|---|
| | Overspeed per motore Abnormal pulse control command per comando |
| Interfaccia di comunicazione | Integrated CANopen Integrated CANmotion |
| Tipo di connettore | RJ45 (CN3) per CANopen, CANopen Motionbus |
| Metodo di accesso | Slave |
| Interfaccia fisica | Multipunto RS485 a 2 cavi per Modbus |
| Velocità di trasmissione | 125 kbps - for bus length of > 250...500 mper CANopen, CANmotion 250 kbps - for bus length of > 100...250 mper CANopen, CANmotion 500 kbps - for bus length of > 4...100 mper CANopen, CANmotion 1 Mbps - for bus length of <= 4 mper CANopen, CANmotion |
| Numero di indirizzi | 1...127, addresses per CANopen, CANmotion |
| LED di stato | 1 LED funzione: charge LED |
| Funzione segnalazione | Servo status and fault codes per five 7-segment display units |
| Simbologia | CE |
| Tipo di raffreddamento | Convezione naturale |
| Posizione di funzionamento | Verticale |
| Larghezza | 60 mm |
| Altezza | 162 mm |
| Profondità | 146 mm |
| Peso prodotto | 1,7 kg |

Ambiente

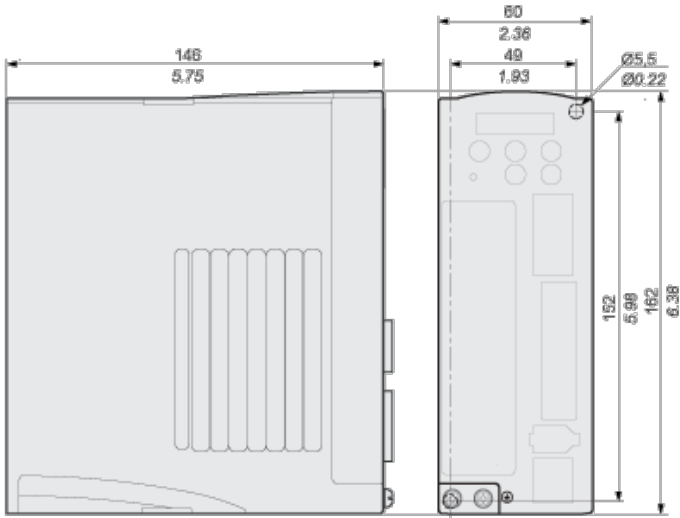
| | |
|---------------------------------------|--|
| filtro EMC | Senza filtro EMC |
| compatibilità elettromagnetica | EMC immunity with additional EMC filter conforme a EN/IEC 61800-3 ambienti 1 e 2 Immunità EMC (livello 3) conforme a EN/IEC 61000-4-2 Immunità EMC (livello 3) conforme a EN/IEC 61000-4-3 Immunità EMC (livello 3) conforme a EN/IEC 61000-4-5 Immunità EMC (livello 4) conforme a EN/IEC 61000-4-4 Emissioni condotte e irradiate con filtro EMC aggiuntivo conforme a EN/IEC 61800-3 ambienti 1 e 2 categorie C2, C3 |
| norme di riferimento | EN/IEC 61800-5-1 |
| certificazioni prodotto | C-Tick CULus 508 |
| grado di protezione IP | IP20 per sulla parte superiore without protective cover IP41 per sulla parte superiore with protective cover |
| resistenza alle vibrazioni | 0.075 mm peak to peak (F = 10...57 Hz) conforme a IEC 60068-2-6 1 gn (F = 57...150 Hz) conforme a IEC 60068-2-6 |
| resistenza agli shock | 15 gn per 11 ms conforme a IEC 60068-2-27 |
| umidità relativa | Classe 3K3 (da 5 a 85%) senza condensa o caduta verticale di gocce d'acqua conforme a IEC 60721-3-3 |
| temperatura ambiente di funzionamento | 0...55 °C conforme a UL |
| temperatura di stoccaggio | -20...65°C |
| altitudine di funzionamento | <= 1000 m senza riduzione > 1000...2000 m with continuous power derating of 1 % per 100 m |

Sostenibilità dell'offerta

| | |
|-------------------------------|---|
| Stato sostenibilità offerta | Prodotto Green Premium |
| RoHS (codice data: aass) | Conforme - da 0943 - dichiarazione di conformità Schneider Electric |
| REACH | Non contiene SVHC oltre i limiti |
| Profilo ambientale prodotto | Disponibile |
| Istruzioni fine vita prodotto | Disponibile |

Dimensions

mm
in.



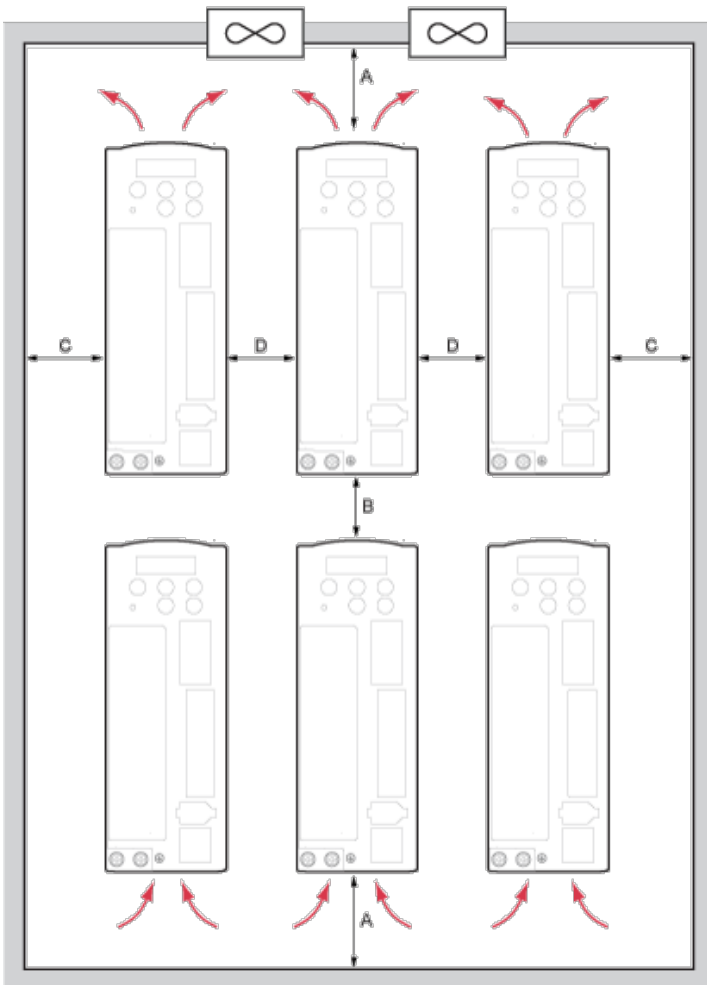
Mounting Recommendations

Mount the device in a vertical position ($\pm 10^\circ$). This is required for cooling the device.

Clearance

Many Devices in a cabinet

mm
in.

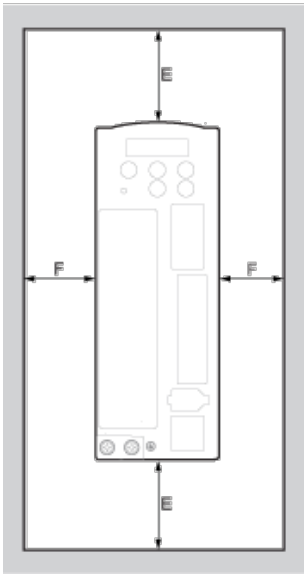


| | |
|----------------------------------|--|
| A \geq 100 mm (\geq 4 in.) | Free space above/below devices |
| B \geq 80 mm (\geq 3.2 in.) | Free space between devices |
| C \geq 40 mm (\geq 1.6 in.) | Free space between devices and cabinet |

$D \geq 10 \text{ mm} (\geq 0.4 \text{ in.})$ Free space between devices

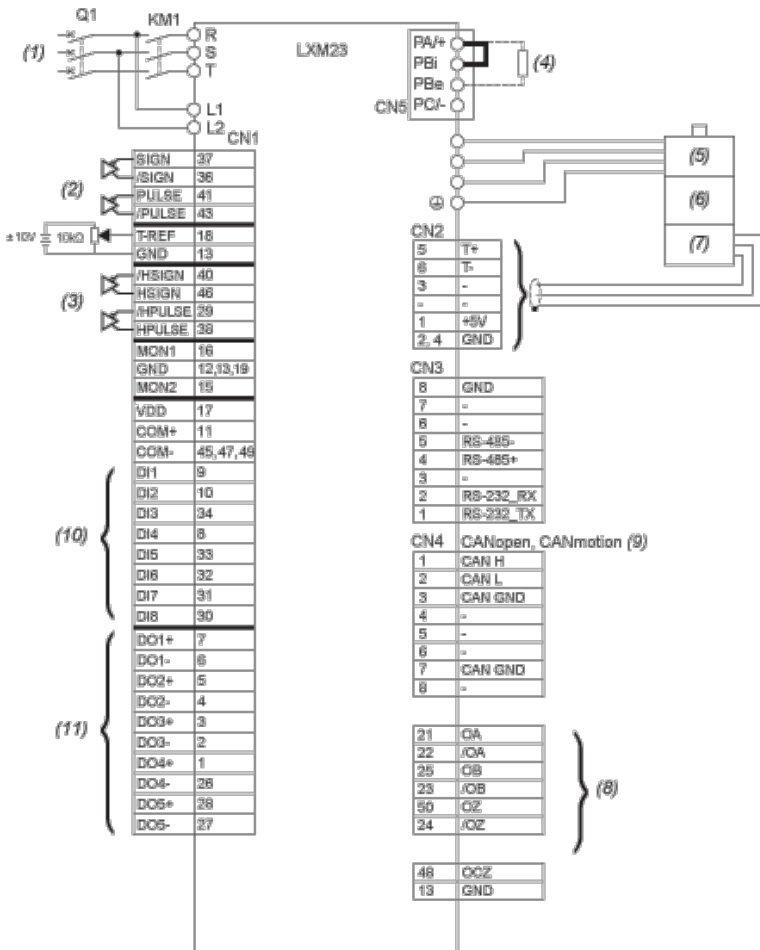
One Device in a cabinet

$\frac{\text{mm}}{\text{in.}}$



| | |
|---|---------------------------------------|
| $E \geq 50 \text{ mm} (\geq 2 \text{ in.})$ | Free space above/below the device |
| $F \geq 20 \text{ mm} (\geq 0.8 \text{ in.})$ | Free space between device and cabinet |

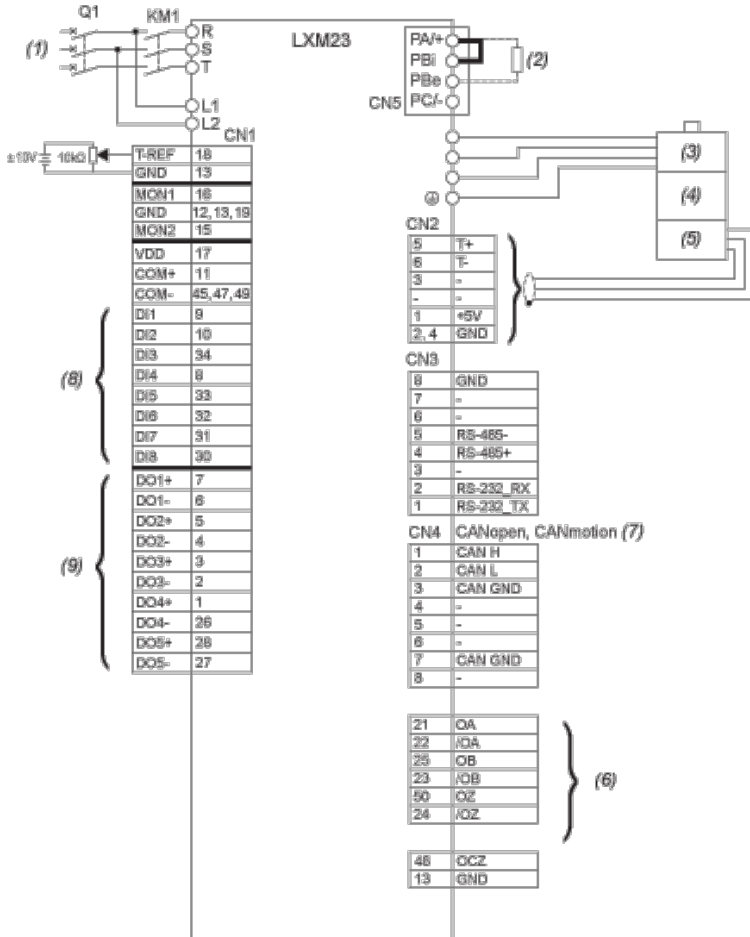
Position Control Mode Wiring Diagram (Pulse Control)



- KM1 Line Contactor
- Q1 Circuit breaker
- (1) AC 220 / 230 V Single Phase or Three Phase 50 / 60 Hz
- (2) Pulse Input (Line Driver)

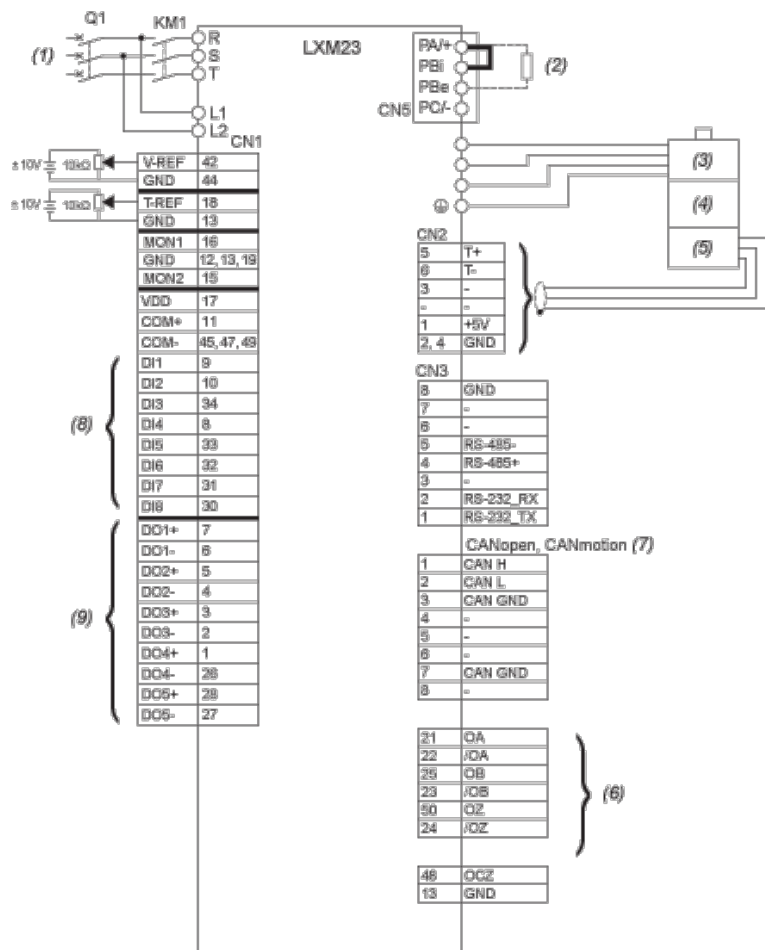
- (3) High-Speed Pulse Input (Line Receiver)
- (4) External Braking Resistor
- (5) Power Supply
- (6) Holding Brake
- (7) Encoder
- (8) Encoder Pulse Output
- (9) Only LXM23A models
- (10) Digital inputs
- (11) Digital outputs

Position Control Mode Wiring Diagram (Build-In Motion Sequence)



- KM1 Line Contactor
- Q1 Circuit breaker
- (1) AC 220 / 230 V Single Phase or Three Phase 50 / 60 Hz
- (2) External Braking Resistor
- (3) Power Supply
- (4) Holding Brake
- (5) Encoder
- (6) Encoder Pulse Output
- (7) Only LXM23A models
- (8) Digital inputs
- (9) Digital outputs

Speed Control Mode Wiring Diagram



KM1 Line Contactor

Q1 Circuit breaker

(1) AC 220 / 230 V Single Phase or Three Phase 50 / 60 Hz

(2) External Braking Resistor

(3) Power Supply

(4) Holding Brake

(5) Encoder

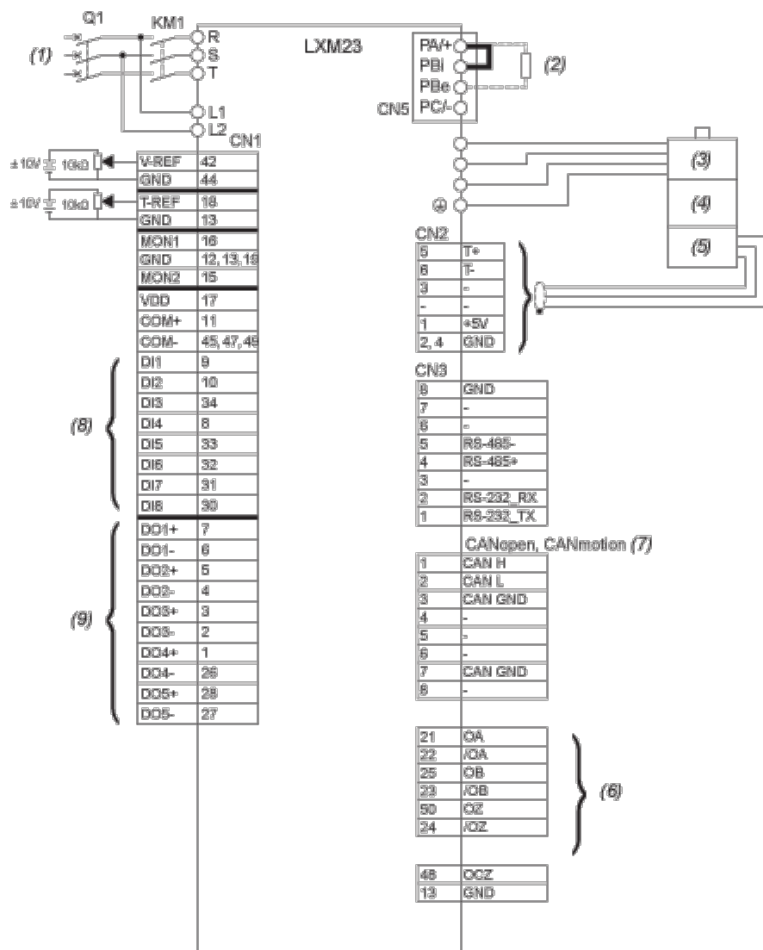
(6) Encoder Pulse Output

(7) Only LXM23A models

(8) Digital inputs

(9) Digital outputs

Torque Control Mode Wiring Diagram



KM1 Line Contactor

Q1 Circuit breaker

(1) AC 220 / 230 V Single Phase or Three Phase 50 / 60 Hz

(2) External Braking Resistor

(3) Power Supply

(4) Holding Brake

(5) Encoder

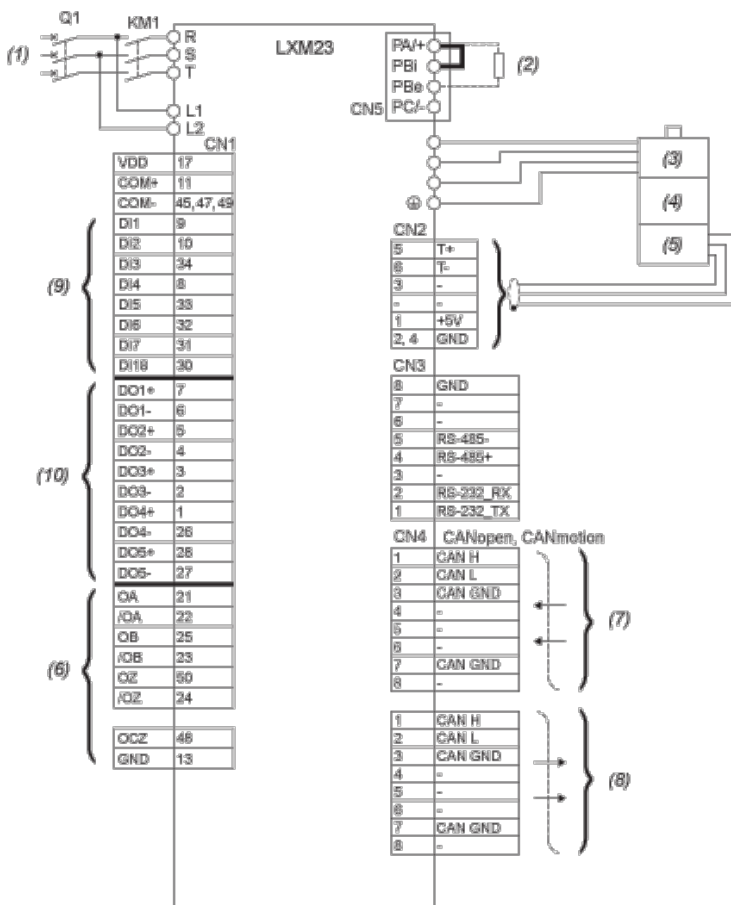
(6) Encoder Pulse Output

(7) Only LXM23A models

(8) Digital inputs

(9) Digital outputs

CANopen Control Mode Wiring Diagram



KM1 Line Contactor

Q1 Circuit breaker

(1) AC 220 / 230 V Single Phase or Three Phase 50 / 60 Hz

(2) External Braking Resistor

(3) Power Supply

(4) Holding Brake

(5) Encoder

(6) Encoder Pulse Output

(7) Data Input

(8) Data Output

(9) Digital inputs

(10) Digital outputs