

リニア・DC サーボモータ

アナログ・ホールセンサ QUICKSHAFT® テクノロジー

3,6 N

組み合わせ ドライブ・エレクトロニクス: モーション・コントローラ

シリーズ LM 1247 ... 11

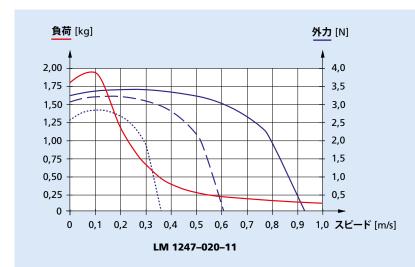
		LM 1247-	020–11	040–11	060–11	080–11	100–11	120–11	
1	連続推力 1)	Fe max.	3,6						N
2	最大推力 1) 2)	Fp max.	10,7						N
3	連続電流 ¹⁾	le max.	0,55						Α
4	最大電流 ^{1) 2)}	Ip max.	1,66						Α
	逆起電力定数	KE	5,25						V/m/s
6	力定数 ³⁾	K F	6,43						N/A
7	端子間抵抗、位相間	R	13,17						Ω
8	端子間インダクタンス、位相間	L	820						μΗ
							ı		
	ストローク長	Smax.	20	40	60	80	100	120	mm
	再現性 ⁴⁾		40	40	40	40	40	40	μm
11	精度 4)		120	140	160	180	200	220	μm
									. 2
	加速度 5)	a e max.	198,0	148,5	127,3	101,8	91,4	82,9	m/s ²
13	速度 5) 6)	Ve max.	2,0	2,4	2,8	2,9	3,0	3,2	m/s
	++ \sigma \psi								16004
	熱抵抗	Rth1 / Rth2	-1-1-1-						K/W
15	熱時定数	Tw1 / Tw2	11 / 624						S
1.0	私 <i>作</i> 温克茨园		20						°C
10	動作温度範囲	– 20 +125						٠.ر	
17	ロ…い手具 7)		10	2.4	120	125	20	42	_
	ロッド重量 ⁷⁾ 総重量 ⁷⁾	m _m	18 57	24 63	28 67	35 74	39 78	43 82	g
10	松里里"	m t	57	03	07	/4	70	02	g
10	磁石ピッチ	τm	18						mm
13		UIII	10						111111
20	ロッド・ベアリング		ポリマースリ	J <i>ー</i> ブ					
	ハウジング材質		金属、非磁性						
	動作方向		ドライバによ						
	到ルノル		1 2 17 1700	- > ihil hah					

- ¹⁾ 熱抵抗 Rth 2 は 55% 低減
- 2) デューティ比 10% で最大 1 秒 3) サイン波整流
- 4) 内蔵リニア・ホール・センサ、モーション・コントローラ使用時の標準値 値は使用条件によって異なります。
- 6 三角形スピード・プロファイル、最大ストロークの場合
- 7) 近似値(参考)

備考:本モータは DC 75 V 未満の直流電圧でご使用ください。

与えられた値は静止状態のモータに対するものです。 磁気伝導性金属の使用はモータ特性に影響を及ぼす場合があります。

注意:強磁場が発生します。静電気の影響を受けやすい機器です。



台形モーション・プロファイル (t1 = t2 = t3)

移動距離: 20 mm 摩擦係数: 0.2 傾斜角度: ٥° 静止時間: 0.1 s

負荷: 外力がゼロの場合の所定の速度における許容最大負荷

外力: 次の各負荷で所定の速度における許容 最大外力

> - 0.1 Kg - 0.2 Kg · - 0.5 Kg -----



