

NEW

FAULHABER

リニア DC サーボモータ

サイン/コサイン・コントロール用
QUICKSHAFT® 技術

3.6 N

組み合わせ
モーションコントローラ:
MCLM 3003/06 S, MCLM 3003/06 C

シリーズ LM1247...02

	LM 1247-	020-02	040-02	060-02	080-02	100-02	120-02	
1 連続力 ¹⁾	$F_e \text{ max.}$	3,6						N
2 ピーク力 ^{1) 2)}	$F_p \text{ max.}$	10,7						N
3 連続電流 ¹⁾	$I_e \text{ max.}$	0,55						A
4 ピーク電流 ^{1) 2)}	$I_p \text{ max.}$	1,66						A
5 逆-EMF定数	k_E	5,25						V/m/s
6 力定数 ³⁾	k_F	6,43						N/A
7 端子間抵抗、相-相	R	13,17						Ω
8 端子間インダクタンス、相-相	L	820						μH
9 ストローク長さ	$S \text{ max.}$	20	40	60	80	100	120	mm
10 再現性 ⁴⁾		80	80	80	80	80	80	μm
11 精度 ⁴⁾		200	220	240	260	280	300	μm
12 加速度 ⁵⁾	$a_e \text{ max.}$	198,0	148,5	127,3	101,8	91,4	82,9	m/s^2
13 速度 ^{5) 6)}	$V_e \text{ max.}$	2,0	2,4	2,8	2,9	3,0	3,2	m/s
14 熱抵抗	$R_{th 1}/R_{th 2}$	3,2/20,0						K/W
15 熱時定数	T_{w1}/T_{w2}	11/624						s
16 作動温度範囲		-20...+125						$^{\circ}\text{C}$
17 ロッド重量 ⁷⁾	m_m	18	24	28	35	39	43	g
18 総重量 ⁷⁾	m_t	57	63	67	74	78	82	g
19 磁石ピッチ	T_m	18						mm
20 ロッドベアリング		ポリマ・スリーブ						
21 ハウジング材質		金属、非磁性						
22 運動方向		電氣的にリバーシブル						

1) 熱抵抗 R_{th2} が55%減じられている

2) 最大20%の負荷サイクルで1秒

3) サイン波整流

4) 総合リニア・ホール・センサ (sin/cos) の標準値およびモーションコントローラMCLM3003/06S, MCLM3003/06C
値は使用条件による

5) 理論値、モータだけについて言及します

6) 三角形スピード、プロフィールと最大ストローク

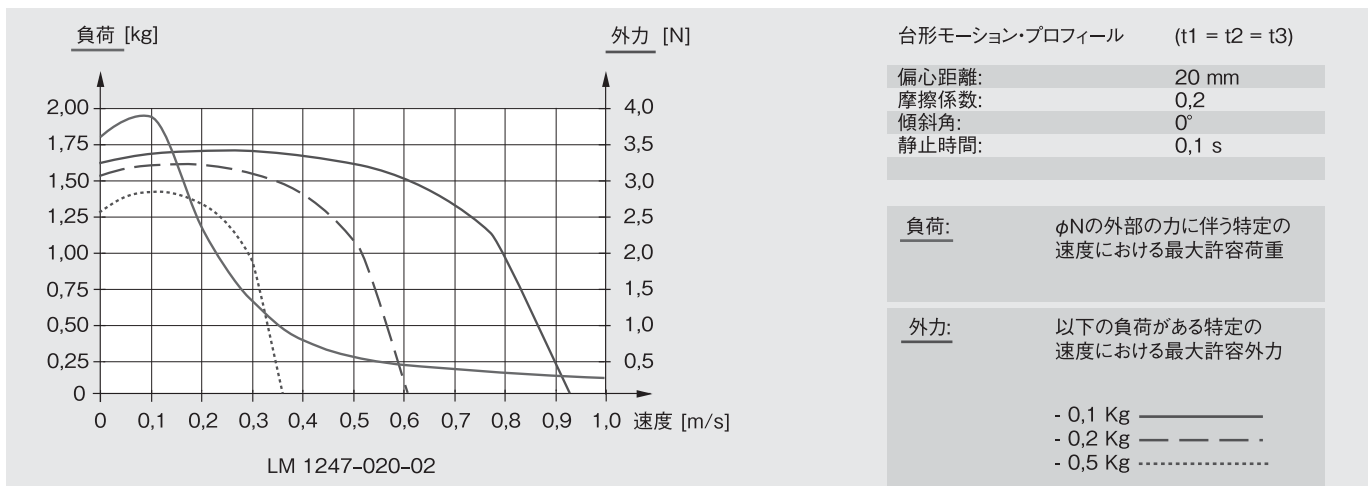
7) 四捨五入、参照専用

注記:これらのモータはDC電圧<75VDCで動作します。

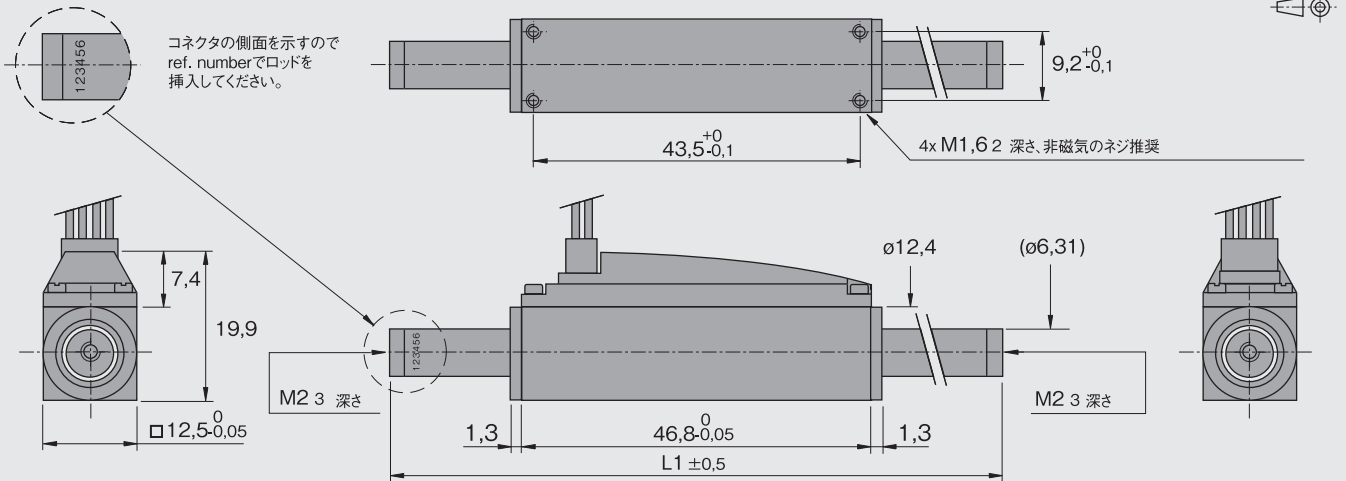
特定の値は独立して立っているモータのためのものです。

磁気伝導性のある金属による取付はモータの特性に影響を及ぼすことがあります。

注意:強磁場の存在。静電気に弱いデバイス。



リニアDCサーボモータ LM1247



発注情報

リニアDCサーボモータ
シリーズ

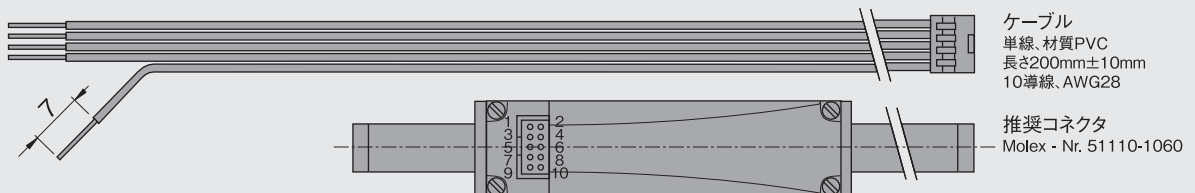
ストローク
mm

ロッド長
L1 ±0,5mm

型番	ストローク (mm)	ロッド長 (mm)
LM 1247-020-02	-10 ~ +10	82
LM 1247-040-02	-20 ~ +20	109
LM 1247-060-02	-30 ~ +30	127
LM 1247-080-02	-40 ~ +40	154
LM 1247-100-02	-50 ~ +50	172
LM 1247-120-02	-60 ~ +60	190

注記: リクエストベースで片ロッドが可能

ケーブルと接続情報



接続

ピン機能	色
10 N.C.	紫
2 Sin +	緑
5 Sin -	青
8 位相 A	茶
6 Cos +	灰
9 Cos -	白
7 位相 B	橙
1 位相 C	黄
3 +5Vロジカルサプライ	赤
4 GNDロジカル	黒

