

NEW

FAULHABER

リニア DC サーボモータ

9.2 N

アナログ・ホールセンサ付
QUICKSHAFT® 技術組み合わせ
モーションコントローラ:
MCLM 3003/06 S, MCLM 3003/06 C

シリーズ LM2070...01

	LM 2070-	040-01	120-01		
1 連続力 ¹⁾	$F_e \text{ max.}$	9,2		N	
2 ピーク力 ^{1) 2)}	$F_p \text{ max.}$	27,6		N	
3 連続電流 ¹⁾	$I_e \text{ max.}$	0,79		A	
4 ピーク電流 ^{1) 2)}	$I_p \text{ max.}$	2,37		A	
5 逆-EMF定数	k_E	9,5		V/m/s	
6 力定数 ³⁾	k_F	11,64		N/A	
7 端子間抵抗、相-相	R	10,83		Ω	
8 端子間インダクタンス、相-相	L	1 125		μH	
9 ストローク長さ	$S \text{ max.}$		40	120	mm
10 再現性 ⁴⁾			60	60	μm
11 精度 ⁴⁾			200	400	μm
12 加速度 ⁵⁾	$a_e \text{ max.}$		93,9	54,8	m/s^2
13 速度 ^{5) 6)}	$V_e \text{ max.}$		1,9	2,6	m/s
14 熱抵抗	$R_{th 1}/R_{th 2}$	3,1/9,3			K/W
15 熱時定数	T_{w1}/T_{w2}	30/1 200			s
16 作動温度範囲		-20...+125			$^{\circ}\text{C}$
17 ロッド重量 ⁷⁾	m_m		98	168	g
18 総重量 ⁷⁾	m_t		236	306	g
19 磁石ピッチ	T_m		24	24	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

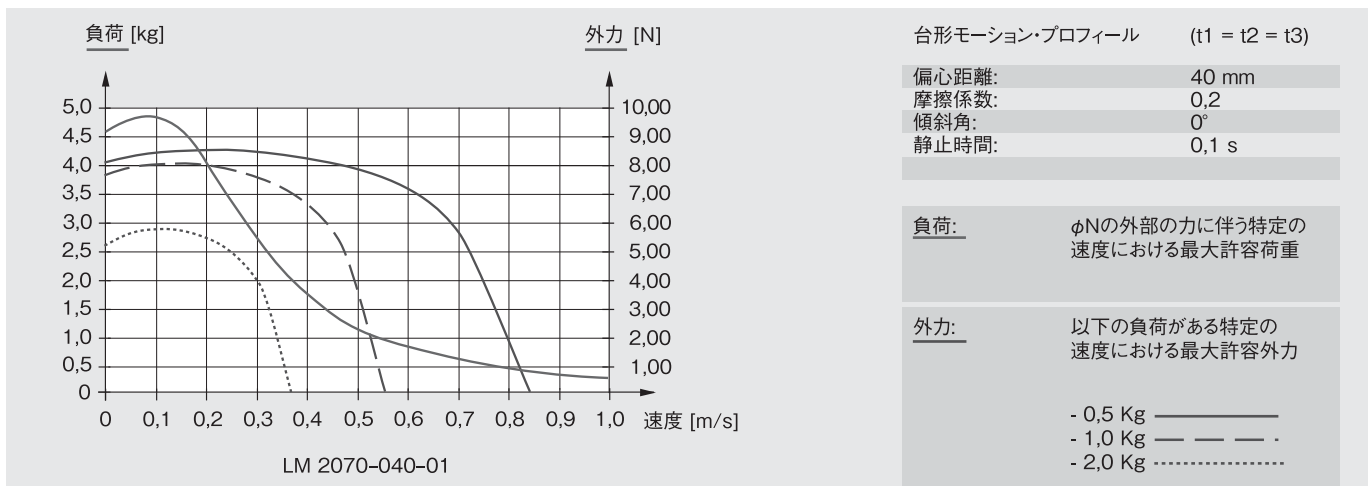
7) 四捨五入、参照専用

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。

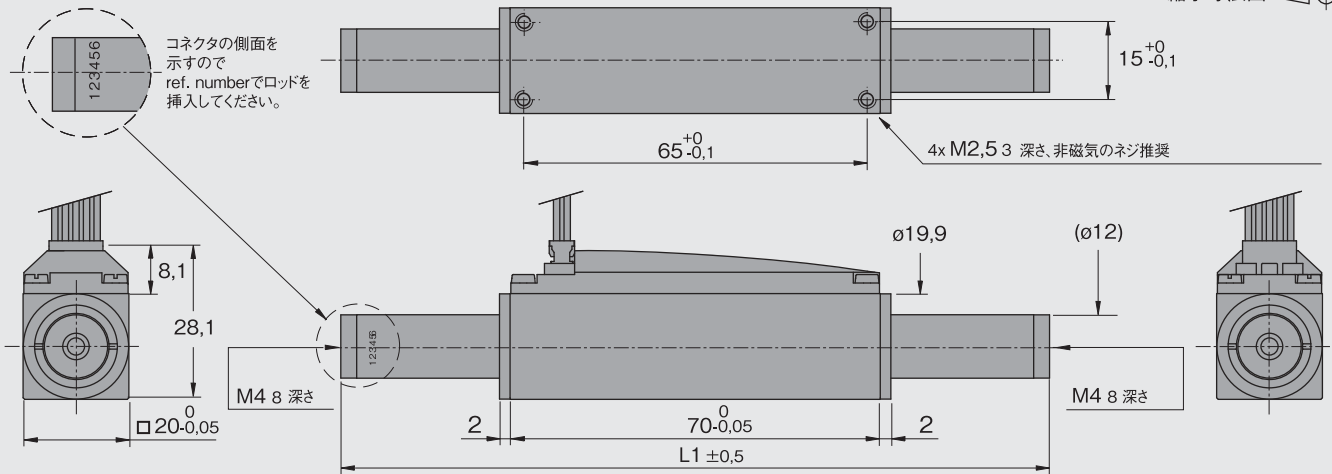
磁気伝導性のある金属による取付はモータの特性に影響を及ぼすことがあります。

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 LM2070

縮小寸法図



発注情報

リニアDCサーボモータ
シリーズ

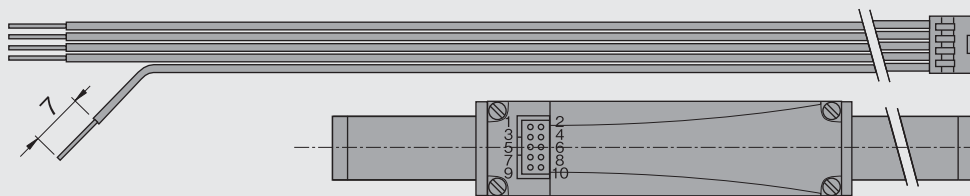
ストローク
mm

ロッド長
L1 ±0,5mm

LM 2070-040-01	-20	0	+20	134
LM 2070-120-01	-60	0	+60	218

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
9 N.C.	白
6 ホールセンサ C	灰
1 位相 C	黄
5 ホールセンサ B	青
7 位相 B	橙
2 ホールセンサ A	緑
8 位相 A	茶
3 +5Vロジカルサプライ	赤
4 GNDロジカル	黒

