

NEW

FAULHABER BX4

ブラシレス DC サーボモータ

6,3/12 mNm

電子整流式

組み合わせ
ギアヘッド:22F
エンコーダ:IE3(3-Kanal Encoder)
ドライブ・エレクトロニクス:SC2804
(スピードコントローラ)

シリーズ 2232...BX4

	2232 S	012 BX4 S	024 BX4 S	012 BX4	024 BX4	
1 定格電圧	U _N	12	24	12	24	Volt
2 端子間抵抗、位相間	R	3,5	12,4	3,5	12,4	Ω
3 最大出力 ^{1) 2)}	P _{2max.}	3,8	3,9	7,6	7,7	W
4 最大効率	η _{max.}	60,9	61,7	66,9	67,6	%
5 無負荷回転数	n ₀	13 200	14 000	6 600	7 000	rpm
6 無負荷電流 (0.3mm軸の場合)	I ₀	0,163	0,088	0,112	0,061	A
7 起動トルク	M _H	27,3	29,4	55,7	59,9	mNm
8 摩擦トルク、静的	C ₀	0,6	0,6	0,85	0,85	mNm
9 摩擦トルク、動的	C _v	5,5·10 ⁻⁵	5,5·10 ⁻⁵	1,5·10 ⁻⁴	1,5·10 ⁻⁴	mNm/rpm
10 速度定数	k _n	1 173	616	579	304	rpm/V
11 逆起電圧定数	k _E	0,852	1,623	1,728	3,288	mV/rpm
12 トルク定数	k _M	8,14	15,50	16,50	31,40	mNm/A
13 電流定数	k _I	0,123	0,065	0,061	0,032	A/mNm
14 回転数-トルク勾配	Δn/ΔM	504	493	123	120	rpm/mNm
15 端子間インダクタンス、位相間	L	130	470	120	440	μH
16 機械的時定数	T _m	22	22	6,7	6,5	ms
17 ロータ慣性	J	4,2	4,2	5,2	5,2	gcm ²
18 最大角加速度	α _{max.}	65	70	107	115	10 ³ rad/s ²
19 熱抵抗	R _{th1} /R _{th2}	2/17		2/17		K/W
20 熱時定数	T _{w1} /T _{w2}	4,1/360		4,1/370		s
21 動作温度範囲		-40...+100		-40...+100		°C
22 軸受け		プリロード仕様ボールベアリング				
23 最大軸負荷						
-半径方向 3000 rpm時 (取付面から4mm)		20				N
-軸方向 3000 rpm時		2				N
-軸方向最大挿入力		20				N
24 軸の遊び						
-半径方向	≤	0,015				mm
-軸方向	=	0				mm
25 ハウジング材質		ステンレススチール				
26 重量		70				g
27 回転方向		電子的に反転可能				
28 極数		2				

推奨値 (数値は互いに独立しています。)

29 最大回転数 ²⁾	n _{e max.}	16 500	16 500	10 400	10 400	rpm
30 最大トルク ^{1) 2)}	M _{e max.}	6,2	6,3	11,8	12	mNm
31 最大電流 ^{1) 2)}	I _{e max.}	0,94	0,50	0,90	0,48	A

¹⁾ 5,000rpm時

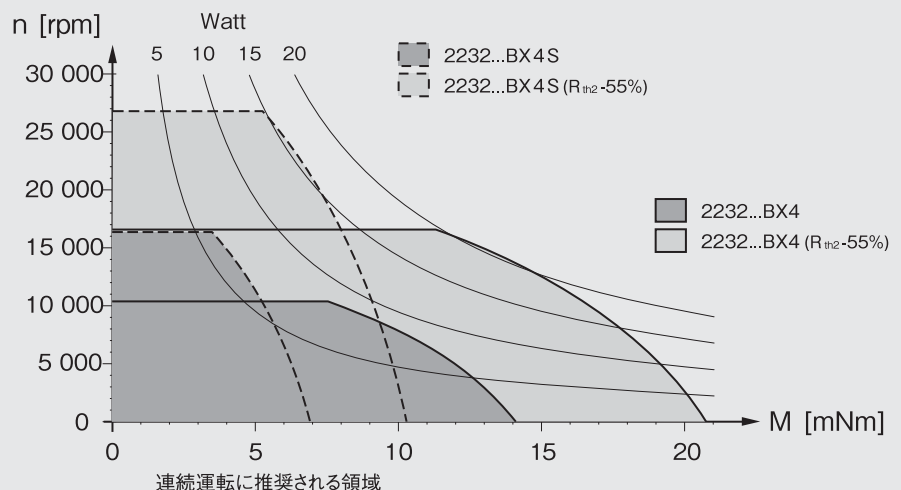
²⁾ 熱抵抗 R_{th2} は減じられていない

注意:

出力シャフトで周囲温度22度での得られるトルクに対する最大スピードを示す。

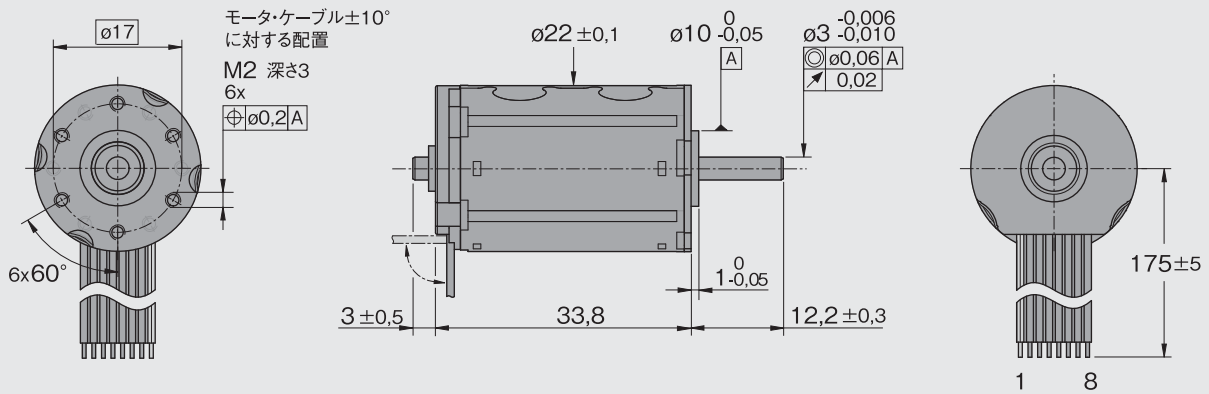
モータは十分な冷却により(例えば、熱抵抗R_{th2}を-50%下げること)より大きいパワーを供給できる。

最大可能トルクとスピードは、周囲温度が22度より高いかまたはモータが周囲環境と断熱されている場合は低下します。



2232 ... BX4 and BX4 S

M 1:1



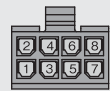
2232 S ... BX4 and BX4 S

オプション

- コネクタ変形

モータ:

AWG26/マイクロフィットに
接続されたPVCリボンケーブル
(18導線)



オーダー情報

- オーダー例:
2232S024BX4
2232S012BX4S

ケーブルと接続情報

