

ブラシレス DC サーボモータ

14.9 mNm

電子整流式

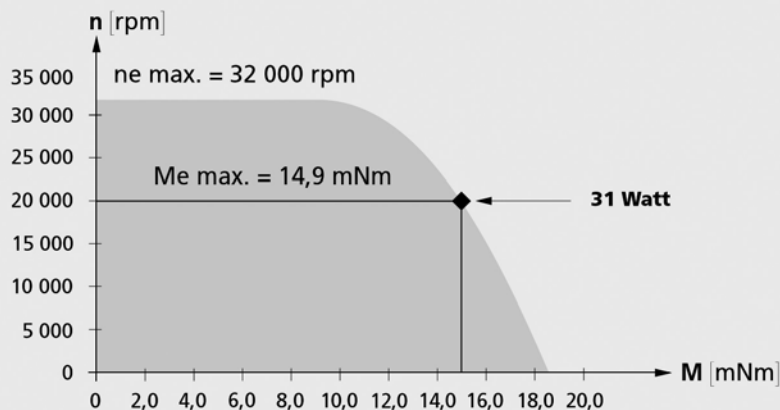
組み合わせ
 ギアヘッド:
 22/2,22/5,22/6,22/7,23/1,26/1,30/1,38/3
 ドライバ:
 次ページを参照して下さい。

シリーズ 2248...B

2248 S		012 B	024 B	048 B	
1 定格電圧	U _N	12	24	48	Volt
2 端子間抵抗、位相間	R	0.92	3.29	13.94	Ω
3 最大出力 ¹⁾	P _{2max.}	30	31	31	W
4 最大効率	η _{max.}	73	74	73	%
5 無負荷回転数	n ₀	15 700	16 200	15 900	rpm
6 無負荷電流 (φ3.0mm軸の場合)	I ₀	0.301	0.157	0.077	A
7 起動トルク	M _H	92	100	96	mNm
8 摩擦トルク、静的	C ₀	1.088	1.088	1.088	mNm
9 摩擦トルク、動的	C _v	6.72·10 ⁻⁵	6.72·10 ⁻⁵	6.72·10 ⁻⁵	mNm/rpm
10 速度定数	k _n	1 339	690	339	rpm/V
11 逆起電圧定数	k _E	0.747	1.449	2.950	mV/rpm
12 トルク定数	k _M	7.13	13.84	28.17	mNm/A
13 電流定数	k _I	0.140	0.072	0.035	A/mNm
14 回転数-トルク勾配	Δn/ΔM	173	164	168	rpm/mNm
15 端子インダクタンス、位相間	L	35	175	740	μH
16 機械的時間定数	τ _m	7	7	7	ms
17 ロータ慣性	J	4.13	4.13	4.13	gcm ²
18 角加速度	α _{max.}	223	242	232	10 ³ rad/s ²
19 熱抵抗	R _{th 1} /R _{th 2}	4.5/12.6			K/W
20 熱時定数	τ _{w1} /τ _{w2}	7/710			s
21 作動温度範囲		-30...+125			°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 3 000/20 000 rpm時 (取付フランジから6mm)		30/17 for series 2248 S...B			N
-半径方向 3 000/20 000 rpm時 (取付フランジから4.5mm)		29/16 for series 2248 U...B			N
-軸方向 3 000/20 000 rpm時 (ブッシュオンのみ)		16/10			N
-静止時の軸方向 (ブッシュオンのみ)		57			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		アルミニウム (クリスタルポリマー)			
26 重量		95			g
27 回転方向		電子的に反転可能			
推奨値 (数値は互いに独立しています。)					
28 最大回転数 ²⁾	n _{e max.}	32 000	32 000	32 000	rpm
29 最大トルク ^{1) 2)}	M _{e max.}	14.5	14.9	14.7	mNm
30 最大電流 ^{1) 2)}	I _{e max.}	2.37	1.25	0.61	A

¹⁾ 36 000rpm時

²⁾ 熱抵抗 R_{th 2} が55%減じられている。



オプション
 デジタルホールセンサ付モータ:
 2248 S...BDS,2248 U...BDS
 アナログホールセンサ付モータ:
 2248 S...BAS,2248 U...BAS

2248 S...BSL sensorless

Orientation with respect to cable $\pm 5^\circ$
 3x M2 3 deep

$\phi 3^{+0,006}_0$ $\phi 22 \pm 0,1$ $\phi 10^{0}_{-0,015}$ $\phi 3^{+0,006}_0$ $\phi 6^{+0,012}_0$ 1 deep

$\phi 17$ $7,4 \pm 0,3$ max. 20 48 1 11,6 $\pm 0,3$ 12,6 $\pm 0,3$

ケーブル
 単線、材料、PTFE
 長さ300mm \pm 15mm
 導線3本、AWG24

2248 S ... BSL
 組み合わせ:
 ギアヘッド 22/7、23/1、26/1、30/1、38/3
 サーボアンプ BLD 4803-SL2P

機能	色
A 位相	茶
B 位相	橙
C 位相	黄

2248 U...BSL sensorless

Orientation with respect to cable $\pm 5^\circ$
 6x M2 3,7 deep

$\phi 3^{+0,006}_0$ $\phi 22 \pm 0,1$ $\phi 7^{0}_{-0,05}$ $\phi 2^{-0,004}_{-0,009}$ $\phi 6^{+0,012}_0$ 1 deep

$\phi 12$ $7,4 \pm 0,3$ max. 20 51,7 1 7,1 $\pm 0,3$ 8,1 $\pm 0,3$

ケーブル
 単線、材料、PTFE
 長さ300mm \pm 15mm
 導線3本、AWG24

2248 U ... BSL
 組み合わせ:
 ギアヘッド 22/2、22/5、22/6、
 サーボアンプ BLD 4803-SL2P

機能	色
A 位相	茶
B 位相	橙
C 位相	黄

2248 S...BAS,2248 S, ...BDS,2248 U,...BAS.2248 U, BDS with Hall sensors

Inertia of code disc
 $J = 0,025 \text{ gcm}^2$

Orientation with respect to cable $\pm 5^\circ$

$\phi 15$ $\phi 3$ $\phi 2$

max. 20 8,5

ケーブル
 単線、材料、PTFE
 長さ300mm \pm 15mm
 導線3本、AWG24
 導線5本、AWG26

機能	色
A 位相	茶
B 位相	橙
C 位相	黄
A ホールセンサ	緑
B ホールセンサ	青
C ホールセンサ	灰
+5V ロジカルサプライ	赤
GNB ロジカル	黒

2248 S ... BDS
 組み合わせ:
 サーボアンプ BLD 4803-SH4P
 BLD 5606、BLD 5608

2248 S ... BAS
 組み合わせ:モーションコントローラ
 MCBL 3003/06 S/C

2248 U ... BDS
 組み合わせ:
 サーボアンプ BLD 4803-SH4P
 BLD 5606、BLD 5608

2248 U ... BAS
 組み合わせ:モーションコントローラ
 MCBL 3003/06 S/C