

ブラシレスサーボモータ

電子整流

2.6 mNm

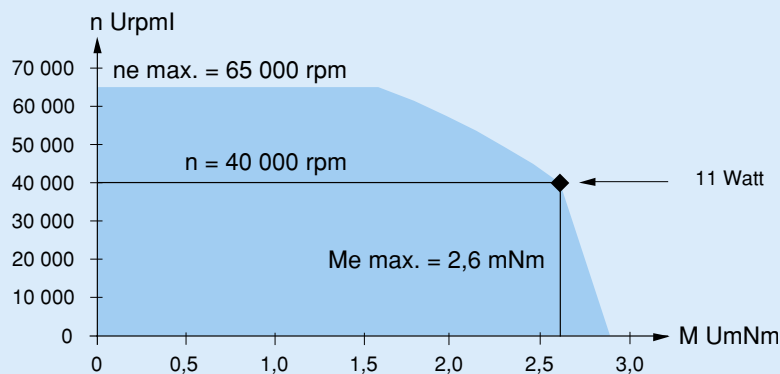
組み合わせ
ギヤヘッド：
16/7
エンコーダ：
IE2
ドライバ：
組み合わせ表 1 4 - 1 5 ページを参照して下さい。

シリーズ 1628...B

	1628 T	012 B	024 B	
1 定格電圧	U_N	12	24	Volt
2 端子間抵抗 (相/相)	R	4.3	15.1	Ω
3 最大出力 ¹⁾	$P_{2 \max.}$	10	11	W
4 最大効率	$\eta_{\max.}$	68	68	%
5 無負荷回転数	n_0	28 650	29 900	rpm
6 無負荷電流 (軸径 1.5 mm)	I_0	0.098	0.052	A
7 起動トルク	M_H	11	12	mNm
8 摩擦トルク、静的	C_0	0.15	0.15	mNm
9 摩擦トルク、動的	C_v	$8.0 \cdot 10^{-6}$	$8.0 \cdot 10^{-6}$	mNm/rpm
10 速度定数	k_n	2 474	1 287	rpm/V
11 発生電圧定数	k_E	0.404	0.777	mV/rpm
12 トルク定数	k_M	3.86	7.42	mNm/A
13 電流定数	k_I	0.259	0.135	A/mNm
14 速度変動定数	$\Delta n / \Delta M$	2 737	2 610	rpm/mNm
15 端子間インダクタンス (相/相)	L	141	525	μH
16 機械的時定数	τ_m	15	14	ms
17 ロータイナーシャ	J	0.54	0.54	gcm ²
18 最大角加速度	$\alpha_{\max.}$	198	217	$\cdot 10^3 \text{rad/s}^2$
19 熱抵抗	R_{th1} / R_{th2}	7.8 / 30.1		K/W
20 熱時定数	τ_{w1} / τ_{w2}	8 / 379		s
21 動作温度範囲		-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 :取付面から 4.5mm)		17 / 10		N
- 軸方向 3 000/20 000 rpm		10 / 6		N
- 静止時軸方向(最大挿入力)		20		N
24 軸の遊び				
- 半径方向	\leq	0.015		mm
- 軸方向	$=$	0		mm
25 ハウジングの材質		アルミニウム(表面電解黒色膜)		
26 重量		31		g
27 回転方向		電子的に逆転可		
推奨値				
28 最大回転数 ²⁾	$n_{e \max.}$	65 000	65 000	rpm
29 最大トルク ^{1) 2)}	$M_{e \max.}$	2.5	2.6	mNm
30 最大電流 ^{1) 2)}	$I_{e \max.}$	0.77	0.41	A

¹⁾ 40 000 rpm時

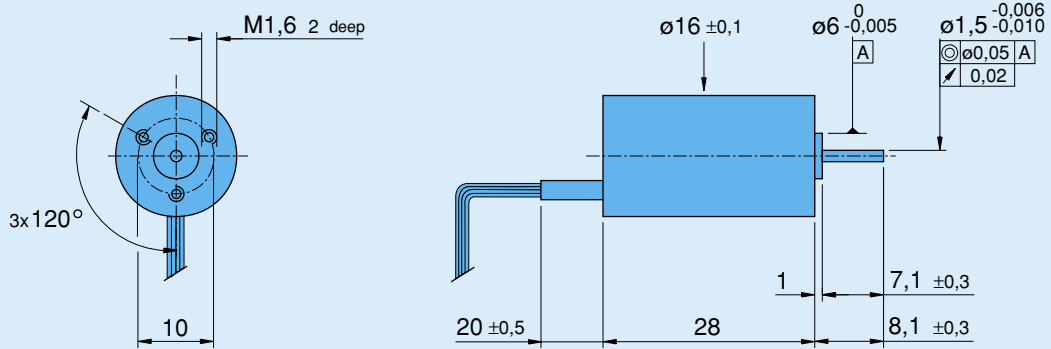
²⁾ 熱抵抗 R_{th2} が 55% に低減された場合



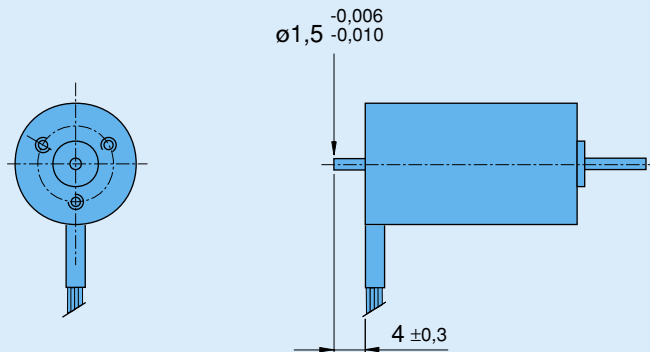
シリーズ 1628...B

オプション
 K1000:
 オートクレバブルに対応できます。
 K1155:
 モーションコントローラと操作モータ
 MCBL 2805.

1628 T ... B



後軸仕様の1628 T ... B - K312 (オプション)



ケーブルと接続情報

