

ブラシレス DC-サーボモータ

電子整流

5.2 mNm

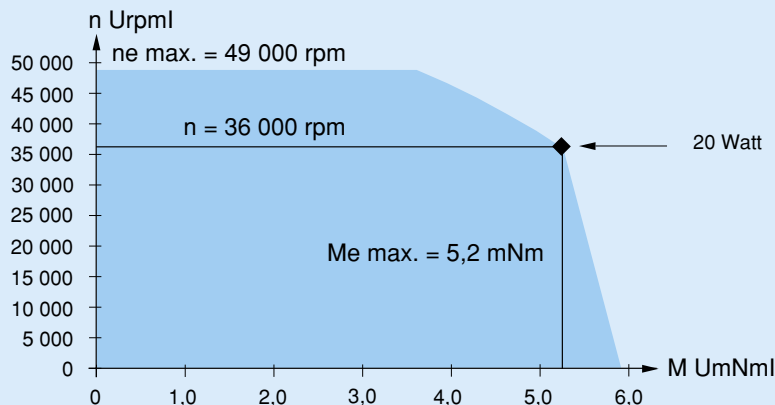
組み合わせ
ギヤヘッド:
20/1
エンコーダ:
IE2, 5500, 5540
ドライバ:
14~15ページの組み合わせ表を参照して下さい。

シリーズ 2036...B

	2036 U	012 B	024 B	036 B	048 B	
1 定格電圧	U_N	12	24	36	48	Volt
2 端子間抵抗(相/相)	R	3.4	14.0	26.3	62.2	Ω
3 最大出力 ¹⁾	$P_{2\max}$	20	19	19	18	W
4 最大効率	η_{\max}	70	69	70	69	%
5 無負荷回転数	n_0	17 600	18 000	19 500	17 400	rpm
6 無負荷電流 (軸径 2,0 mm)	I_0	0.102	0.053	0.040	0.025	A
7 起動トルク	M_H	22	21	23	20	mNm
8 摩擦トルク、静的	C_0	0,27	0,27	0,27	0,27	mNm
9 摩擦トルク、動的	C_v	$2.14 \cdot 10^{-5}$	$2.14 \cdot 10^{-5}$	$2.14 \cdot 10^{-5}$	$2.14 \cdot 10^{-5}$	mNm/rpm
10 速度定数	k_n	1 506	773	557	374	rpm/V
11 発生電圧定数	k_E	0.664	1.294	1.796	2.677	mV/rpm
12 トルク定数	k_M	6.34	12.36	17.15	25.56	mNm/A
13 電流定数	k_I	0.158	0.081	0.058	0.039	A/mNm
14 速度変動定数	$\Delta n / \Delta M$	808	875	854	909	rpm/mNm
15 端子間インダクタンス(相/相)	L	148	600	1 160	2 500	μH
16 機械的時定数	τ_m	16	18	17	18	ms
17 ロータイナーシャ	J	1.95	1.95	1.95	1.95	gcm ²
18 最大角加速度	α_{\max}	114	107	119	100	10^3rad/s^2
19 熱抵抗	R_{th1} / R_{th2}	5.7 / 19.9				K/W
20 熱時定数	τ_{w1} / τ_{w2}	9 / 577				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)		14 / 7				N
- 軸方向 3 000/20 000 rpm (最大挿入力)		8 / 4				N
- 静止時軸方向 (最大挿入力)		30				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		50				g
27 回転方向		電子的に正逆転可能				
推奨値						
28 最大回転数 ²⁾	$n_e \max.$	49 000	49 000	49 000	49 000	rpm
29 最大トルク ¹⁾²⁾	$M_e \max.$	5.2	4.9	5.0	4.8	mNm
30 最大電流 ¹⁾²⁾	$I_e \max.$	0.98	0.48	0.35	0.23	A

¹⁾ 36 000 rpm時

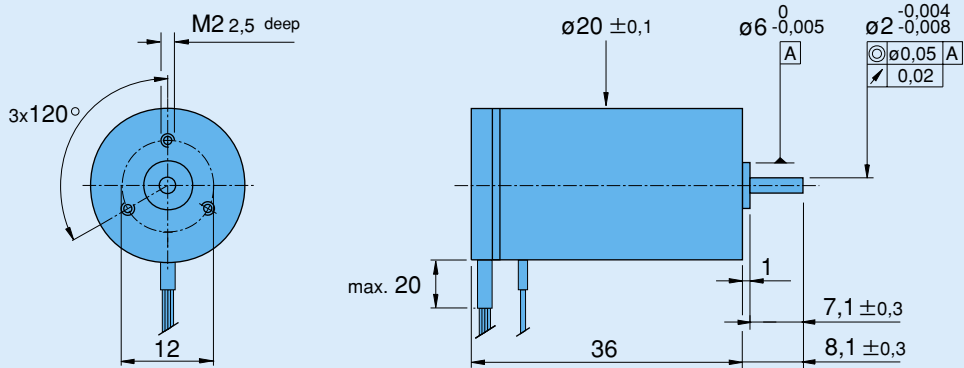
²⁾ 熱抵抗 R_{th2} が55%に低減された場合



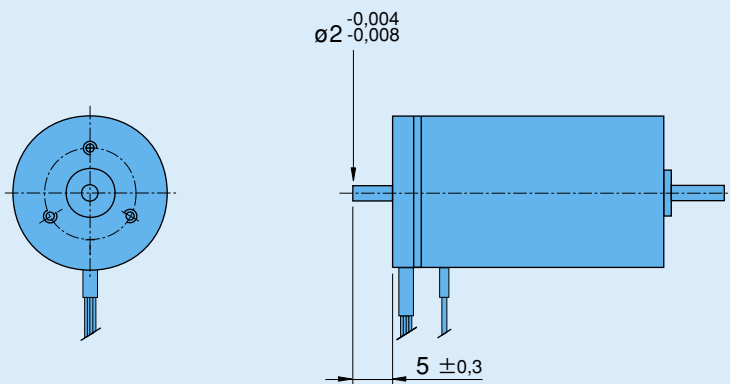
連続運転の推奨エリア

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.

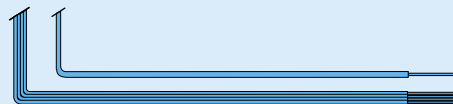
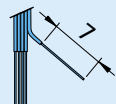
2036 U ... B



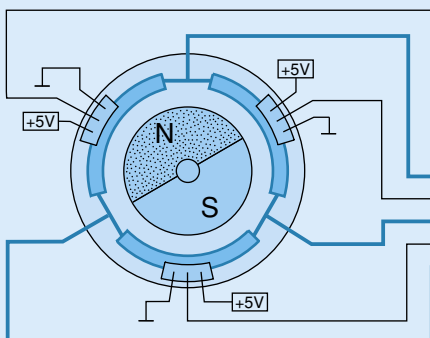
後軸仕様の2036 U ... B - K312 (オプション)



ケーブルと接続情報



ケーブル
 単線、材質 PTFE
 長さ 300 mm ± 15 mm
 3線、AWG 24
 5線、AWG 26



接続

機能	色
A ホールセンサ	緑
A 相	茶
B ホールセンサ	青
B 相	橙
C ホールセンサ	灰
C 相	黄
+5V ロック	赤
GND ロック	黒