

# ブラシレスDCサーボモータ

## 電子整流

### 11.8 mNm

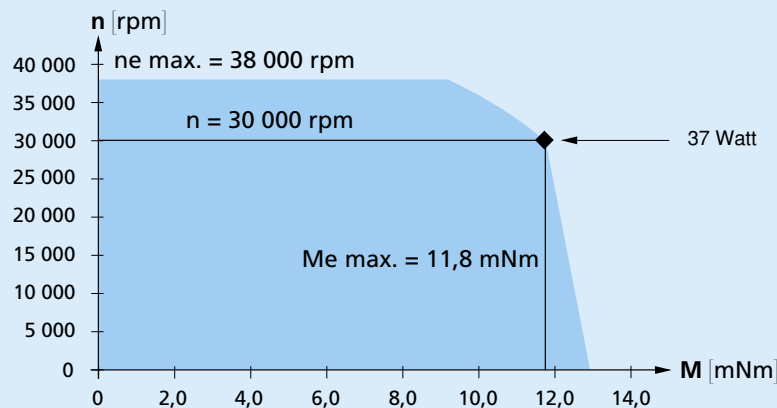
組み合わせ  
 ギヤヘッド:  
 23/1, 26A, 26/1, 30/1, 38/3  
 エンコーダ:  
 IE2, 5500, 5540  
 ドライバ:  
 14~15ページの組合せ表を参照して下さい。

## シリーズ 2444...B

	2444 S	024 B	048 B	
1 定格電圧	$U_N$	24	48	Volt
2 端子間抵抗 (相/相)	$R$	2.1	8.4	$\Omega$
3 最大出力 <sup>1)</sup>	$P_{2 \max.}$	36	37	W
4 最大効率	$\eta_{\max.}$	77	77	%
5 無負荷回転数	$n_0$	23 000	22 500	rpm
6 無負荷電流 (軸径 3.0 mm)	$I_0$	0.184	0.088	A
7 起動トルク	$M_H$	111	115	mNm
8 摩擦トルク、静的	$C_0$	1.00	1.00	mNm
9 摩擦トルク、動的	$C_v$	$3.5 \cdot 10^{-5}$	$3.5 \cdot 10^{-5}$	mNm/rpm
10 速度定数	$k_n$	974	473	rpm/V
11 発生電圧定数	$k_E$	1.026	2.115	mV/rpm
12 トルク定数	$k_M$	9.8	20.2	mNm/A
13 電流定数	$k_I$	0.102	0.050	A/mNm
14 速度変動定数	$\Delta n / \Delta M$	209	197	rpm/mNm
15 端子間インダクタンス (相/相)	$L$	180	760	$\mu H$
16 機械的時定数	$\tau_m$	14	13	ms
17 ロータイナーシャ	$J$	6.5	6.5	gcm <sup>2</sup>
18 最大角加速度	$\alpha_{\max.}$	171	177	$\cdot 10^3 \text{rad/s}^2$
19 熱抵抗	$R_{th1} / R_{th2}$	4.1 / 14.8		K/W
20 熱時定数	$\tau_{w1} / \tau_{w2}$	16 / 680		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6 mm)		30 / 17		N
- 軸方向 3 000/20 000 rpm		16 / 10		N
- 静止時軸方向(最大挿入力)		57		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		100		g
27 回転方向		電子的に逆転可		
<b>推奨値</b>				
28 最大回転数 <sup>2)</sup>	$n_e \max.$	38 000	38 000	rpm
29 最大トルク <sup>1) 2)</sup>	$M_e \max.$	11.4	11.8	mNm
30 最大電流 <sup>1) 2)</sup>	$I_e \max.$	1.37	0.69	A

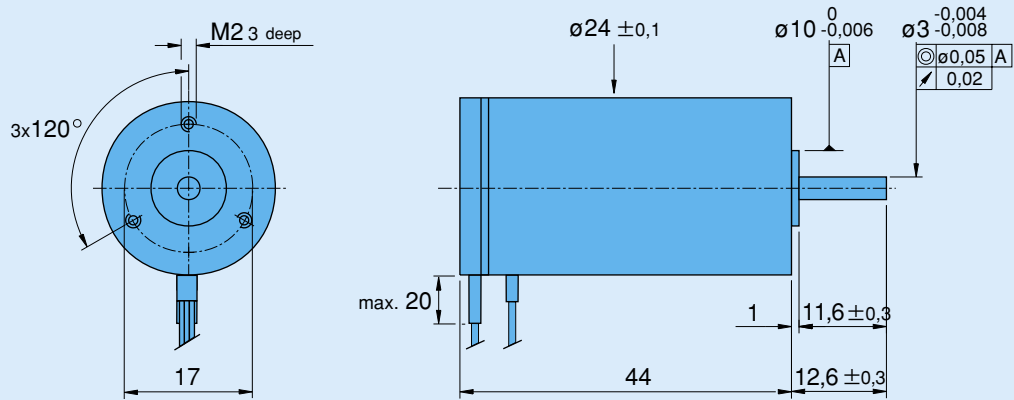
<sup>1)</sup> 30 000 rpm時

<sup>2)</sup> 熱抵抗 $R_{th2}$ が55%に低減された場合

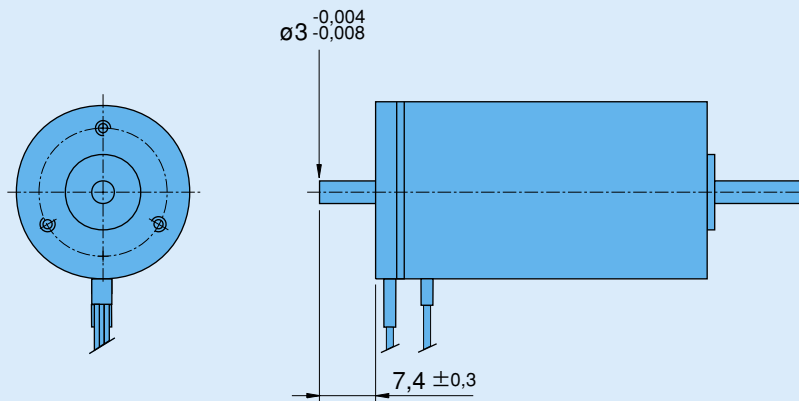


オプション  
 K1000:  
 オートクレバブルに対応できます。  
 K1155:  
 モーションコントローラと操作モータ  
 MCBL 2805.

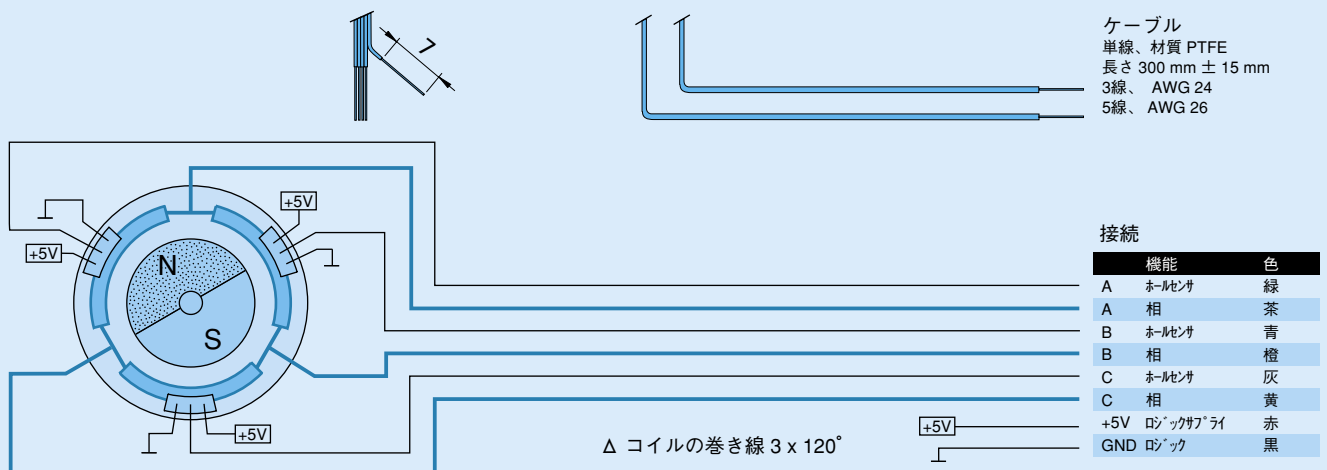
2444 S ... B



後軸仕様の2444 S ... B - K312 (オプション)



ケーブルと接続情報



技術データの注釈は、技術情報を参照して下さい。

改善のため予告なく、仕様の変更をすることがあります。