

# ブラシレスDCサーボモータ

## 21.5 mNm

電子整流

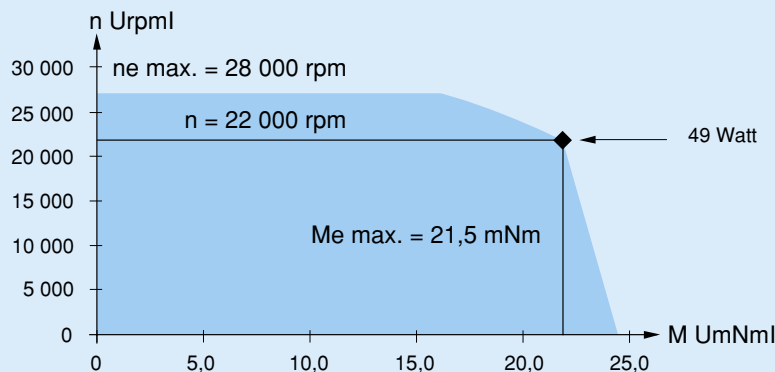
組み合わせ  
 ギアヘッド:  
 30/1, 38/1, 38/2  
 エンコーダ:  
 5500, 5540  
 ドライバ:  
 14~15ページの組合せ表を参照して下さい。

### シリーズ 3056...B

	3056 K	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	1.6	7.0	13.7	24.5	$\Omega$
3 最大出力 <sup>1)</sup>	$P_{2\max.}$	48	49	49	49	W
4 最大効率	$\eta_{\max.}$	73	73	74	74	%
5 無負荷回転数	$n_0$	8 790	8 200	8 840	8 740	rpm
6 無負荷電流 (軸径 4.0 mm)	$I_0$	0.168	0.075	0.056	0.042	A
7 起動トルク	$M_H$	95	93	99	100	mNm
8 摩擦トルク、静的	$C_0$	0.91	0.91	0.91	0.91	mNm
9 摩擦トルク、動的	$C_v$	$1.4 \cdot 10^{-4}$	$1.4 \cdot 10^{-4}$	$1.4 \cdot 10^{-4}$	$1.4 \cdot 10^{-4}$	mNm/rpm
10 速度定数	$k_n$	750	350	251	186	rpm/V
11 発生電圧定数	$k_E$	1.334	2.861	3.981	5.374	mV/rpm
12 トルク定数	$k_M$	12.74	27.32	38.02	51.32	mNm/A
13 電流定数	$k_I$	0.078	0.037	0.026	0.019	A/mNm
14 速度変動定数	$\Delta n / \Delta M$	94	90	91	89	rpm/mNm
15 端子間インダクタンス(相/相)	L	160	720	1 400	2 520	$\mu H$
16 機械的時定数	$\tau_m$	13	13	13	12	ms
17 ロータイナーシャ	J	13.6	13.6	13.6	13.6	gcm <sup>2</sup>
18 最大角加速度	$\alpha_{\max.}$	70	68	73	73	$10^3 \text{rad/s}^2$
19 熱抵抗	$R_{th1} / R_{th2}$	3.3 / 9.4				K/W
20 熱時定数	$\tau_{w1} / \tau_{w2}$	19 / 1 034				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7.4 mm)		72 / 51				N
- 軸方向 3 000/20 000 rpm		18 / 12				N
- 静止時軸方向 (最大挿入力)		62				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		190				g
27 回転方向		電子的に正逆転可能				
<b>推奨値</b>						
28 最大回転数 <sup>2)</sup>	$n_{e\max.}$	28 000	28 000	28 000	28 000	rpm
29 最大トルク <sup>1)2)</sup>	$M_{e\max.}$	20.7	21.4	21.2	21.5	mNm
30 最大電流 <sup>1)2)</sup>	$I_{e\max.}$	1.94	0.93	0.66	0.50	A

<sup>1)</sup> 22 000 rpm時

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

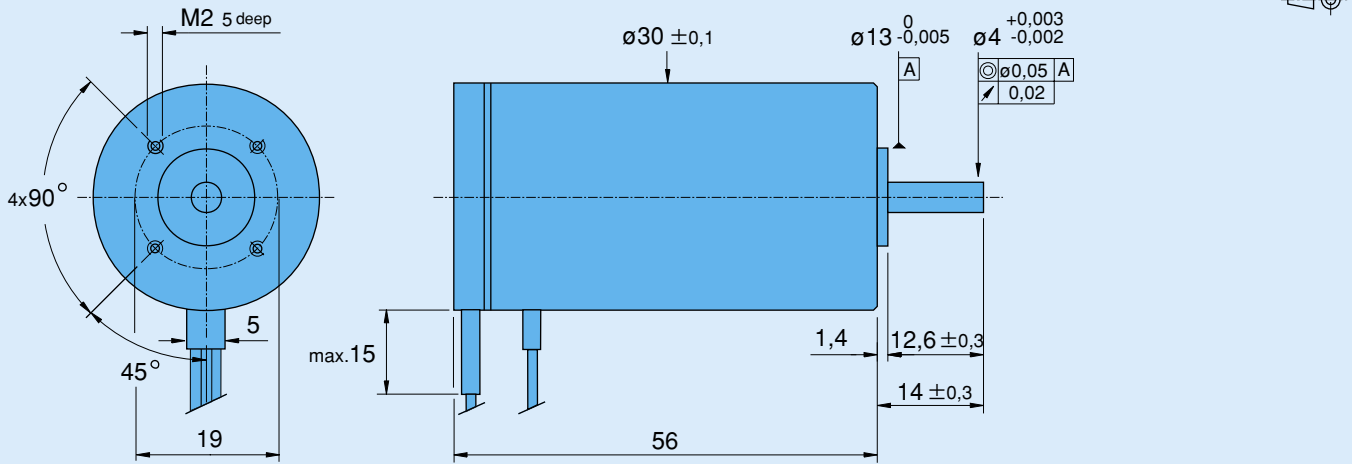


オプション

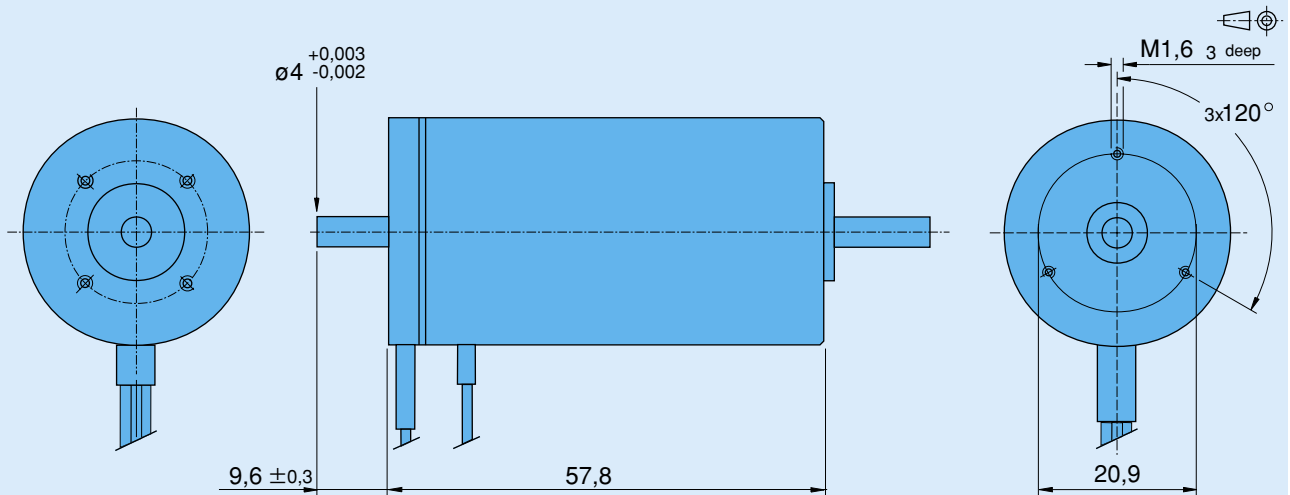
K1000:  
モータはオートクレーパブルに対応できます。

K1155:  
モーションコントローラと操作モータ  
MCBL 2805.

3056 K ... B



後軸仕様の3056 K... B - K312 (オプション)



ケーブルと接続情報

