

ブラシレスDCサーボモータ

47.1 mNm

電子整流

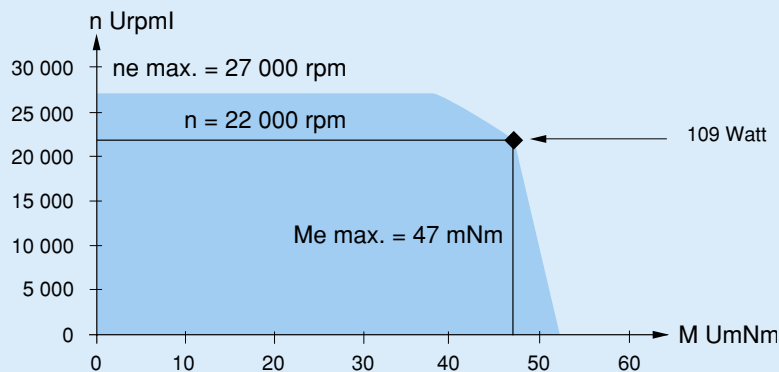
組み合わせ
 ギアヘッド:
 30/1, 32/3, 38/1, 38/2
 エンコーダ:
 5500, 5540
 ドライバ:
 14~15ページの組合せ表を参照して下さい。

シリーズ 3564...B

	3564 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	0.6	1.2	2.8	4.4	Ω
3 最大出力 ¹⁾	$P_{2\max}$	109	101	101	101	W
4 最大効率	η_{\max}	81	81	81	82	%
5 無負荷回転数	n_0	7 850	11 300	11 550	12 200	rpm
6 無負荷電流 (軸径 4.0 mm)	I_0	0.206	0.189	0.131	0.109	A
7 起動トルク	M_H	291	371	379	401	mNm
8 摩擦トルク、静的	C_0	1.10	1.10	1.10	1.10	mNm
9 摩擦トルク、動的	C_v	$2.4 \cdot 10^{-4}$	$2.4 \cdot 10^{-4}$	$2.4 \cdot 10^{-4}$	$2.4 \cdot 10^{-4}$	mNm/rpm
10 速度定数	k_n	658	475	324	258	rpm/V
11 発生電圧定数	k_E	1.521	2.107	3.089	3.877	mV/rpm
12 トルク定数	k_M	14.52	20.12	29.50	37.02	mNm/A
13 電流定数	k_I	0.069	0.050	0.034	0.027	A/mNm
14 速度変動定数	$\Delta n / \Delta M$	27	31	31	31	rpm/mNm
15 端子間インダクタンス(相/相)	L	96	194	427	678	μH
16 機械的時定数	τ_m	10	11	11	11	ms
17 ロータイナーシャ	J	34	34	34	34	gcm ²
18 最大角加速度	α_{\max}	86	109	111	118	10^3rad/s^2
19 熱抵抗	R_{th1} / R_{th2}	2.5 / 6.3				K/W
20 熱時定数	τ_{w1} / τ_{w2}	23 / 1 175				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)		108 / 73				N
- 軸方向 3 000/20 000 rpm		50 / 30				N
- 静止時軸方向 (最大挿入力)		131				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		310				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⁾	$n_e \max.$	27 000	27 000	27 000	27 000	rpm
29 最大トルク ¹⁾²⁾	$M_e \max.$	47.1	44.0	43.9	44.0	mNm
30 最大電流 ¹⁾²⁾	$I_e \max.$	3.68	2.50	1.71	1.36	A

¹⁾ 22 000 rpm時

²⁾ 熱抵抗 R_{th2} が 55% に低減された場合



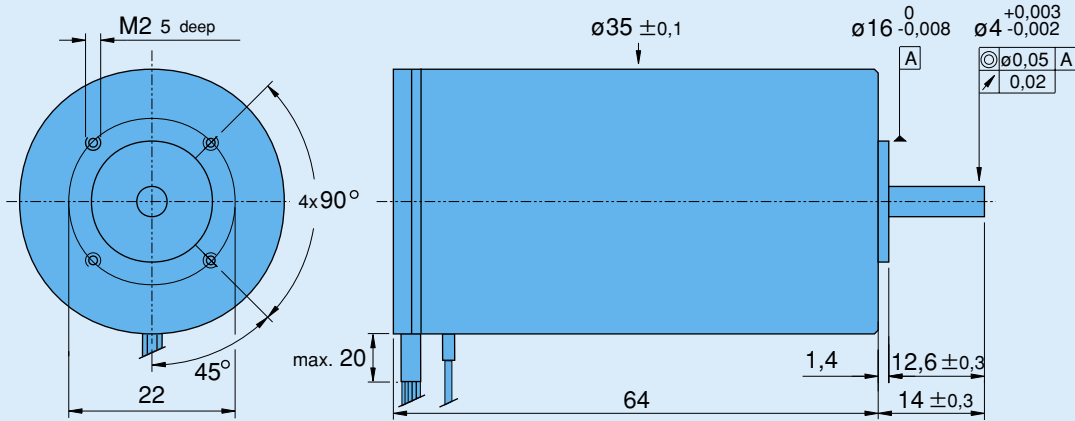
連続運転のための推奨エリア

オプション

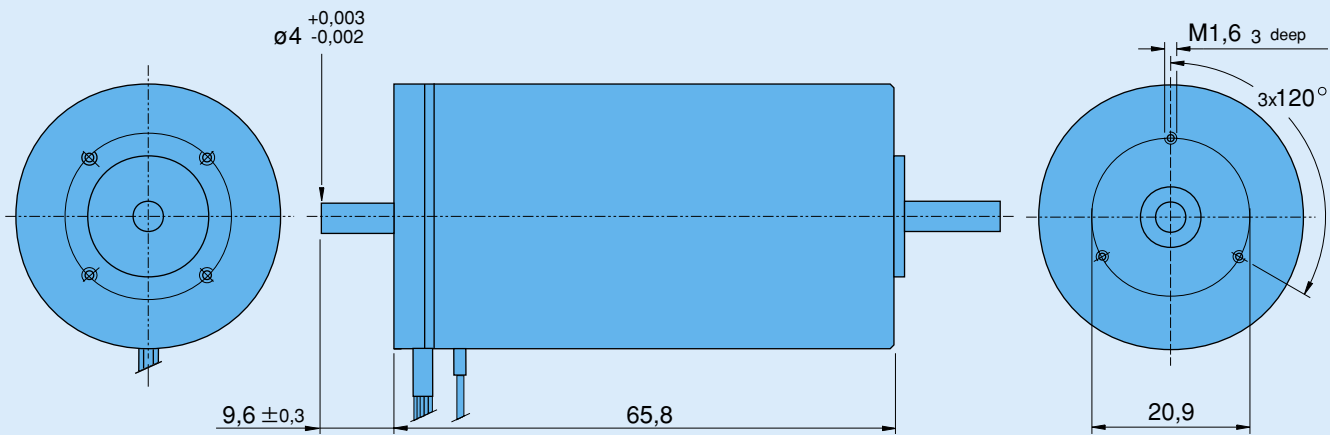
K1000:
モータはオートクレーパブルに対応できます。

K1155:
モーションコントローラと操作モータ
MCBL 2805.

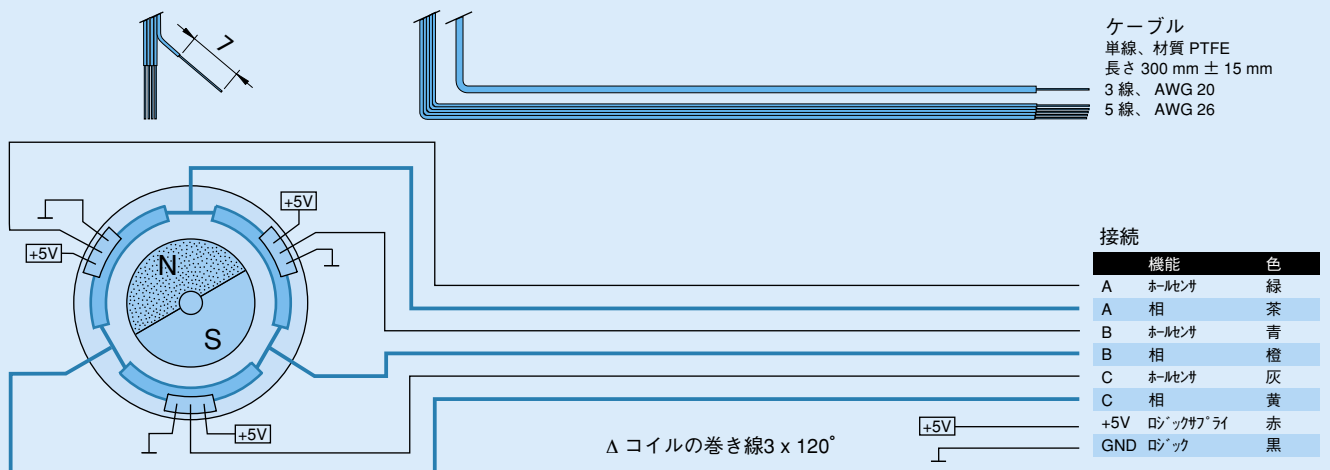
3564 K... B



後軸仕様の3564 K... 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。