

# Servomoteurs C.C. linéaires

avec capteurs à effet Hall analogiques

1,03 N

## LM 0830 ... 01

Valeurs à 22°C		LM 0830 ... 01		
Force en régime continu	$F_{e \max.}$	1,03		N
Force de pointe	$F_{p \max.}$	2,74		N
Courant en régime continu	$I_{e \max.}$	0,53		A
Courant de pointe	$I_{p \max.}$	1,41		A
Constante FEM	$k_E$	1,58		V/m/s
Constante de force	$k_F$	1,94		N/A
Résistance de phase	$R$	7,37		$\Omega$
Inductance de phase	$L$	117		$\mu\text{H}$
Résistances thermiques	$R_{th1} / R_{th2}$	6,6 / 37,4		K/W
Constantes de temps thermiques	$\tau_{w1} / \tau_{w2}$	4 / 291		s
Température d'utilisation		-20 ... +125		°C
Pas magnétique	$\tau_m$	12		mm
Paliers		polymère		
Matériau du boîtier		acier amagnétique		
Sens du mouvement		réversible électroniquement		

		015-01	040-01	
Déplacement	$S_{\max.}$	15	40	mm
Répétabilité	$\sigma_r$	40	40	$\mu\text{m}$
Précision	$\sigma_a$	120	140	$\mu\text{m}$
Accélération	$a_{e \max.}$	206,9	147,8	$\text{m/s}^2$
Vitesse	$v_{e \max.}$	1,8	2,4	m/s
Longueur slider	$L1$	58	82	mm
Masse du slider	$m_m$	5	7	g
Masse total	$m_t$	15	17	g

**Note:** Ces moteurs sont conçus pour être utilisés avec une tension < 50 V DC. Les valeurs indiquées se réfèrent au seul moteur. Autres longueurs du slider sont disponibles sur demande.

### Courbes des caractéristiques du moteur

#### Profil du positionnement: trapézoïdal ( $t_1 = t_2 = t_3$ )

Déplacement: 15mm  
 Coefficient de friction: 0,2  
 Angle d'inclinaison: 0°  
 Temps d'arrêt: 0,1 s

#### Charge

Il permet de connaître la charge max. admissible pour une vitesse donnée en considérant une force extérieure de 0 N.

#### Force extérieur

Il permet de connaître la force extérieure max. admissible pour une vitesse donnée en considérant une charge de:

- 0,035 kg ———
- 0,05 kg - - - - -
- 0,1 kg .....



