

ブラシレスDCサーボモータ

2極技術, センサーレス

18 μNm
0,065 W

シリーズ 0308 ... B

22°C環境, 定格電圧		0308 H	003 B	
1 定格電圧	U_N		3	V
2 端子間抵抗, 位相間	R		34	Ω
3 効率(最大)	η_{max}		20	%
4 無負荷回転数	n_0		61 000	min^{-1}
5 無負荷電流 ($\varnothing 0,6$ mm軸の場合)	I_0		0,027	A
6 起動トルク	M_H		0,026	mNm
7 静止摩擦トルク	C_0		$1,77 \cdot 10^{-3}$	mNm
8 動的摩擦トルク	C_V		$1,09 \cdot 10^{-7}$	$\text{mNm}/\text{min}^{-1}$
9 回転定数	k_n		29 800	min^{-1}/V
10 逆起電圧定数	k_E		0,033	$\text{mV}/\text{min}^{-1}$
11 トルク定数	k_M		0,32	mNm/A
12 電流定数	k_I		3,12	A/mNm
13 回転数-トルクの勾配	$\Delta n/\Delta M$		$3,2 \cdot 10^6$	$\text{min}^{-1}/\text{mNm}$
14 端子インダクタンス, 位相間	L		60	μH
15 機械的時定数	τ_m		7	ms
16 ロータ慣性	J		$2 \cdot 10^{-4}$	gcm^2
17 角加速度	α_{max}		1 323	$\cdot 10^3 \text{rad}/\text{s}^2$
18 熱抵抗	R_{th1} / R_{th2}	60 / 300		K/W
19 熱時定数	τ_{w1} / τ_{w2}	0,5 / 45		s
20 動作温度範囲:				
- モータ		-30 ... +60		$^{\circ}\text{C}$
コイル(最大許容温度)		+60		$^{\circ}\text{C}$
21 軸受		ルビーベアリング		
22 最大軸負荷:				
- 軸径		0,6		mm
- 3 000 min^{-1} での半径方向(ベアリングから1 mm)		0,2		N
- 3 000 min^{-1} で軸方向(押し込み時)		0,2		N
- 静止時の軸方向(押し込み時)		2		N
23 軸の遊び:				
- 半径方向	\leq	0,03		mm
- 軸方向	\leq	0,15		mm
24 ハウジング材質		ニッケル合金		
25 重量		0,35		g
26 回転方向		電子的に反転可能		
27 最大回転数	n_{max}	96 000		min^{-1}
28 極数		1		
29 ホール・センサ		なし		
30 マグネット材料		ネオジウム		
連続運転時の定格値				
31 定格トルク	M_N		0,013	mNm
32 定格電流(熱制限)	I_N		0,056	A
33 定格回転数	n_N		24 820	min^{-1}

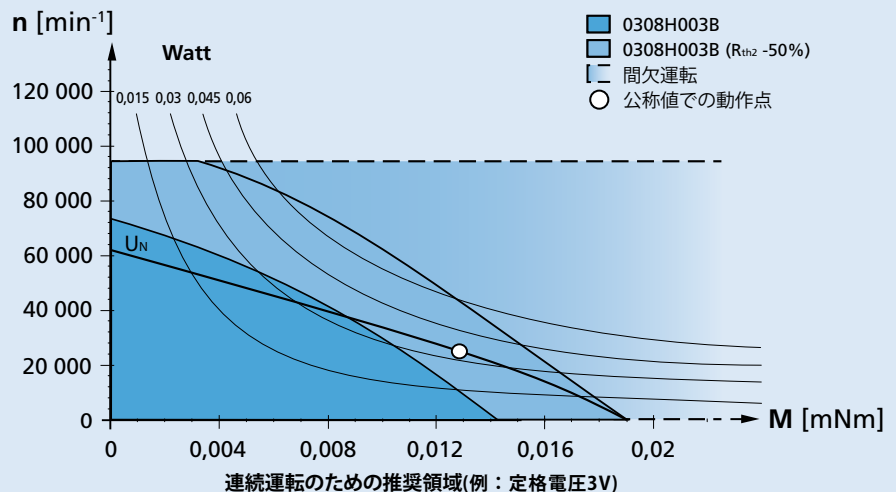
注意: 定格値は定格電圧, 22°C環境の条件で計算されています。 R_{th2} 値は25%のため、考慮されていません。

注:

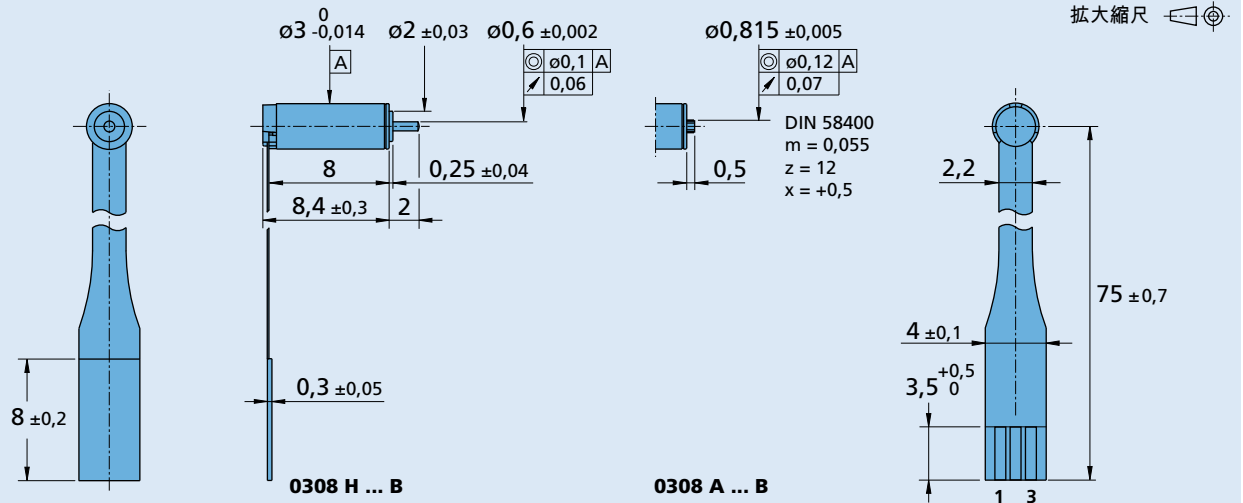
右のグラフは22°C環境下で出力軸上のトルクと推奨回転数の関係を表します。

右のグラフは十分な熱電対策が施され、完全に絶縁された状態で前提です。
(R_{th2} が50%減少)

定格電圧(U_N)曲線は十分な熱電対策が施され、完全に絶縁された状態で定格電圧時の動作点を示します。定格電圧曲線の上の領域では、いかなる点においてもより高い電圧を必要とします。定格電圧曲線の下領域ではいかなる点においてもより低い電圧が必要となります。



寸法図



オプションケーブル、接続情報

製品名の例: 0515G006B

オプション	種類	説明	接続図
			番号 機能
			1 位相A
			2 位相B
			3 位相C
			フレックス・プリント・コネクタ
			3極、1 mmピッチ、例、
			Molex: 52207-0333

製品接続

ギアヘッド／リードスクリュー	エンコーダ	ドライブエレクトロニクス	ケーブル/アクセサリ
03B		SC 1801 F	弊社の幅広いアクセサリについては、「アクセサリ」のチャプターをご参照ください。