

リニア・DC サーボモータ

アナログ・ホールセンサ

1,03 N

LM 0830 ... 01

22°C環境		LM 0830 ... 01		
連続推力	$F_{e\ max}$	1,03		N
最大推力	$F_{p\ max}$	2,74		N
連続電流	$I_{e\ max}$	0,53		A
最大電流	$I_{p\ max}$	1,41		A
逆起電圧定数	k_E	1,58		V/m/s
力定数	k_F	1,94		N/A
端子間抵抗、位相間	R	7,37		Ω
端子インダクタンス、位相間	L	117		μH
熱抵抗	R_{th1} / R_{th2}	6,6 / 37,4		K/W
熱時定数	τ_{w1} / τ_{w2}	4 / 291		s
動作温度範囲		-20 ... +125		$^{\circ}\text{C}$
磁石ピッチ	τ_m	12		mm
ロッド・ベアリング		ポリマースリーブ		
ハウジング材質		金属、非磁性		
動作方向		電子的に反転可能		

		015-01	040-01	
ロッドの長さ	S_{max}	15	40	mm
再現性	σ_r	40	40	μm
精度	σ_a	120	140	μm
加速度	$a_{e\ max}$	206,9	147,8	m/s^2
速度	$V_{e\ max}$	1,8	2,4	m/s
ロッドの長さ	$L1$	58	82	mm
ロッド重量	m_m	5	7	g
総重量	m_t	15	17	g

注意: 本モータは DC 50 V 未満の直流電圧でご使用ください。 与えられた値は静止状態のモータに対するものです。
片ロッドにも対応可能です。

ケーブル/アクセサリ

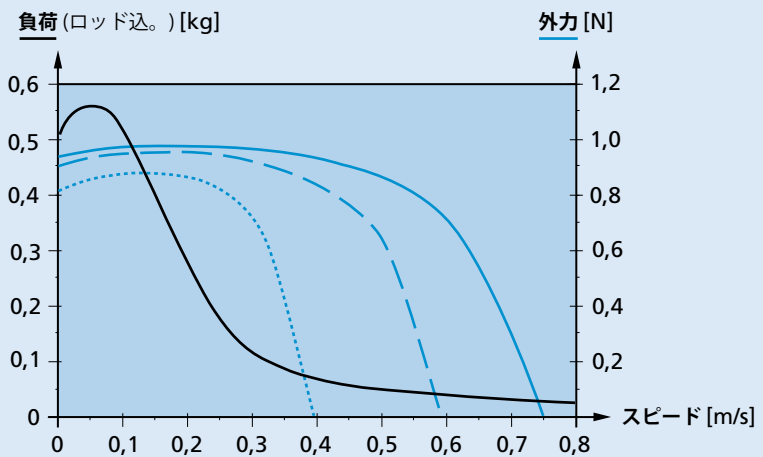
負荷: ($t_1 = t_2 = t_3$)

移動距離: 15 mm
摩擦係数: 0,2
傾斜角度: 0°
静止時間: 0,1 s

負荷:
外力がゼロの場合の所定の速度における許容最大負荷

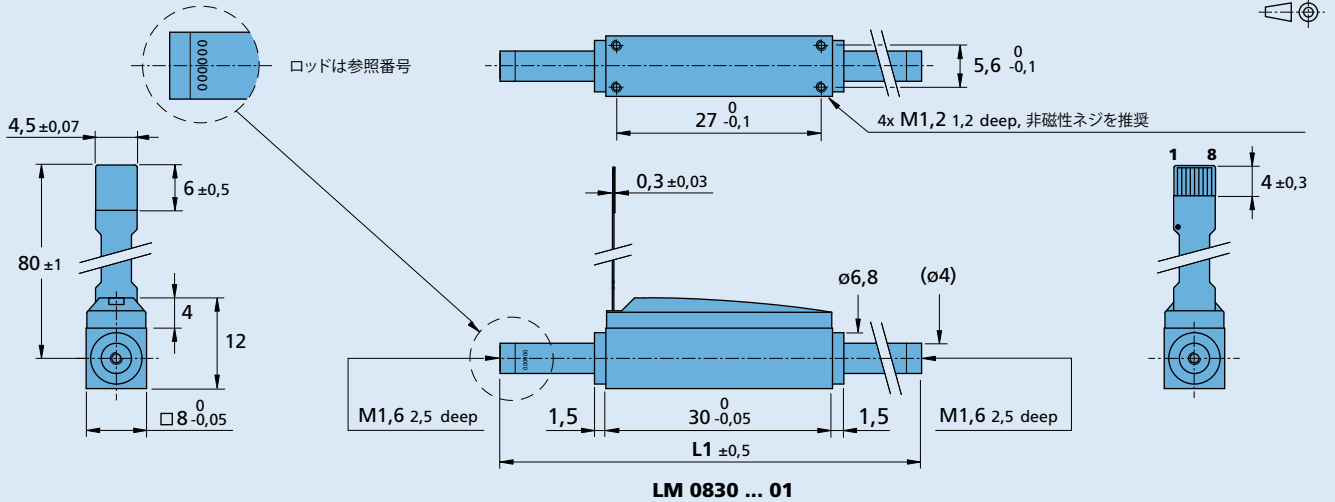
外力:
次の各負荷で所定の速度における許容最大外力

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



LM 0830-015-01

寸法図



オプションケーブル、接続情報

製品名の例: LM0830-015-01

オプション	種類	説明	接続 番号 機能
			1 C相
			2 B相
			3 A相
			4 GND
			5 U _{DD} (+5V)
			6 ホールセンサ C
			7 ホールセンサ B
			8 ホールセンサ A
			フレックスボード
			8回路; 0,5mm ピッチ
			推奨コネクタモジュール
			- ZIF コネクタ, Nr. 52746

製品接続

製品接続	ケーブル/アクセサリ
<p>ドライブエレクトロニクス</p> <p>MCLM 3002 P MCLM 3002 F MCLM 3002 S MCLM 3003 P MC 3001 B MC 3001 P MC 5004 P</p>	<p>ケーブル/アクセサリ</p> <p>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。</p>