

# リニア・DC サーボモータ

## アナログ・ホールセンサ

3,6 N

### LM 1247 ... 11

22°C環境		LM 1247 ... 11		
連続推力	$F_{e \max.}$	3,6		N
最大推力	$F_{p \max.}$	10,5		N
連続電流	$I_{e \max.}$	0,55		A
最大電流	$I_{p \max.}$	1,64		A
逆起電圧定数	$k_E$	5,25		V/m/s
力定数	$k_F$	6,43		N/A
端子間抵抗、位相間	$R$	13,17		$\Omega$
端子インダクタンス、位相間	$L$	820		$\mu\text{H}$
熱抵抗	$R_{th1} / R_{th2}$	3,2 / 20		K/W
熱時定数	$\tau_{w1} / \tau_{w2}$	11 / 624		s
動作温度範囲		-20 ... +125		°C
磁石ピッチ	$\tau_m$	18		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		

	LM 1247-	020-11	040-11	060-11	080-11	100-11	120-11	
ストローク	$S_{\max.}$	20	40	60	80	100	120	mm
再現性	$\sigma_r$	40	40	40	40	40	40	$\mu\text{m}$
精度	$\sigma_a$	120	140	160	180	200	220	$\mu\text{m}$
加速度	$a_{e \max.}$	187,6	142,5	122,9	101,8	91,4	81	$\text{m/s}^2$
速度	$v_{e \max.}$	1,9	2,4	2,7	2,9	3	3,1	m/s
ロッドの長さ	$L1$	82	109	127	154	172	190	mm
ロッド重量	$m_m$	19	25	29	35	39	44	g
総重量	$m_t$	58	64	68	74	78	83	g

注意: 本モータは DC 75 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: 20 mm

摩擦係数: 0,2

傾斜角度: 0°

静止時間: 0,1 s

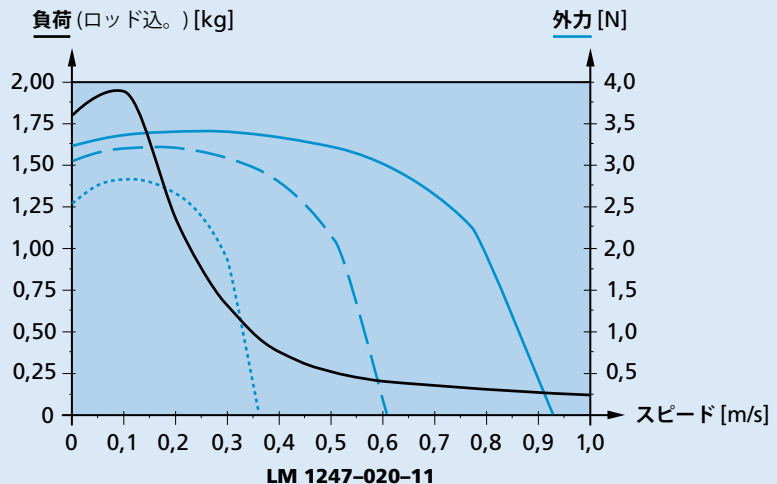
負荷:

外力がゼロの場合の所定の速度における許容最大負荷

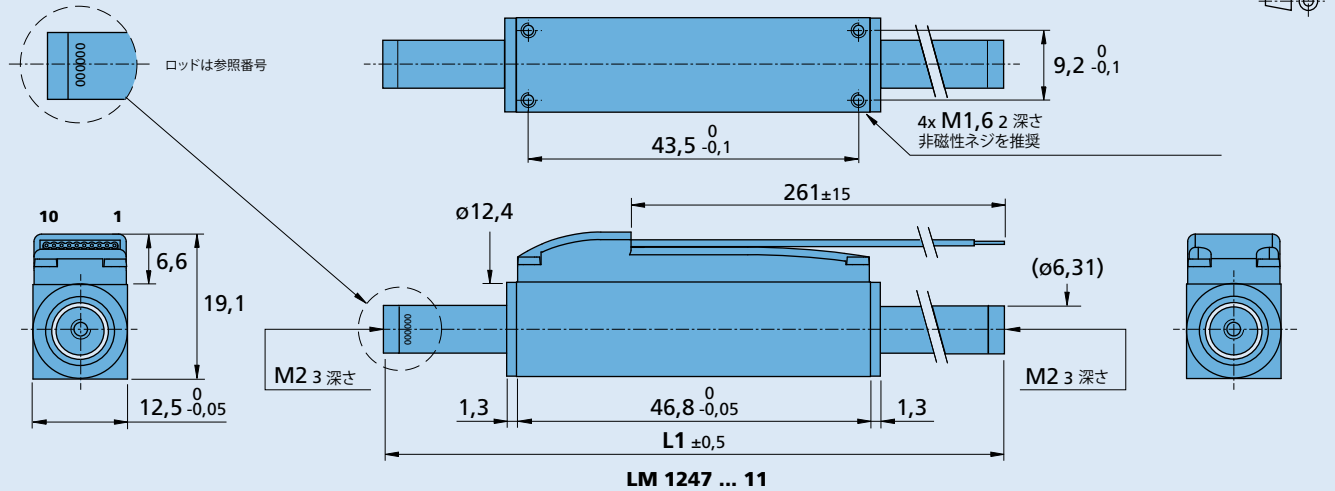
外力:

次の各負荷で所定の速度における許容最大外力

- 0,1 kg ———
- 0,2 kg - - - - -
- 0,5 kg ⋯⋯⋯



寸法図



オプションケーブル、接続情報

製品名の例: LM1247-020-11

オプション	種類	説明	接続 -11/-11C
-11C	ケーブル 	材質 PVC、10 芯、AWG 28 コネクタ A05a – TCO、ピッチ 2 mm	<b>ピン機能</b> 1 C 相 2 B 相 3 A 相 4 GND 5 U <sub>DD</sub> (+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 9 N.C. 10 N.C.
			<b>フレックスボード</b> 被覆材質: PVC 10線、AWG28、グリッド1 mm 錫メッキワイヤ

製品接続

ドライブエレクトロニクス	ケーブル/アクセサリ
MC 3001 B MC 3001 P MC 3602 B MC 3603 S MC 5004 P MC 5005 S	ケーブル/アクセサリ 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。