

リニア・DC サーボモータ

アナログ・ホールセンサ

6,2 N

LM 1483 ... 11

22°C環境	LM 1483 ... 11		
連続推力	$F_{e\ max}$	6,2	N
最大推力	$F_{p\ max}$	18,4	N
連続電流	$I_{e\ max}$	0,5	A
最大電流	$I_{p\ max}$	1,48	A
逆起電圧定数	k_E	10,16	V/m/s
力定数	k_F	12,44	N/A
端子間抵抗、位相間	R	26,3	Ω
端子インダクタンス、位相間	L	1 649	μH
熱抵抗	R_{th1} / R_{th2}	1,97 / 12,5	K/W
熱時定数	τ_{w1} / τ_{w2}	12,2 / 789	s
動作温度範囲		-20 ... +125	$^{\circ}\text{C}$
磁石ピッチ	τ_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 1483-	020-11	040-11	060-11	080-11	
ロッドの長さ	S_{max}	20	40	60	80	mm
再現性	σ_r	40	40	40	40	μm
精度	σ_a	120	140	160	180	μm
加速度	$a_{e\ max}$	213,1	176,6	158,5	140,5	m/s^2
速度	$v_{e\ max}$	2,1	2,7	3,1	3,4	m/s
ロッドの長さ	$L1$	127	154	172	190	mm
ロッド重量	m_m	29	35	39	44	g
総重量	m_t	117	124	128	132	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

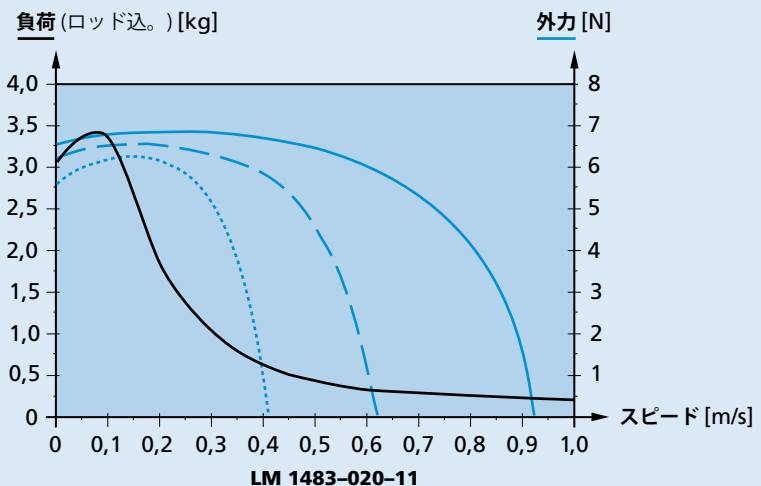
負荷:

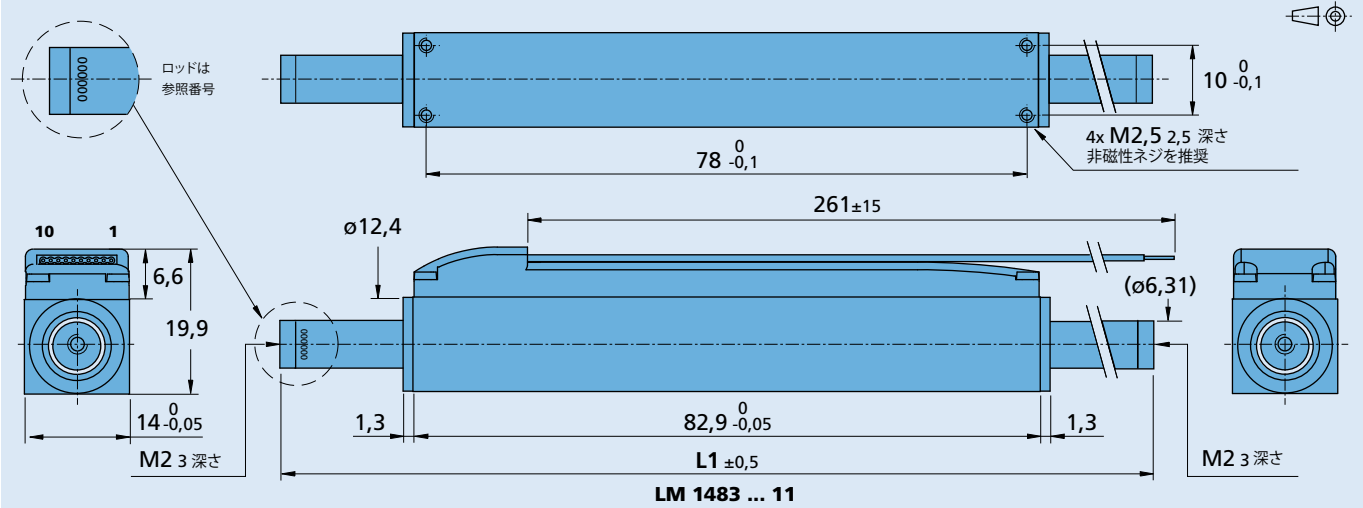
外力がゼロの場合の所定の速度における許容最大負荷

外力:

次の各負荷で所定の速度における許容最大外力

- 0,15 kg ———
- 0,3 kg - - - - -
- 0,6 kg ⋯⋯⋯



寸法図

オプションケーブル、接続情報

 製品名の例: **LM1483-020-11**

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 2mm	ピン 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 9 N.C. 10 N.C.
			フレックスボード 被覆材質: PVC、10線、AWG28、グリッド1mm 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
MCLM 3002 P MCLM 3002 S MCLM 3003 P MCLM 3006 S MC 3001 B MC 3001 P 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。