リニア・DC サーボモータ

アナログ・ホールセンサ

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	$Ie_{\,max.}$	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	°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	
ストローク	$S_{max.}$	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。

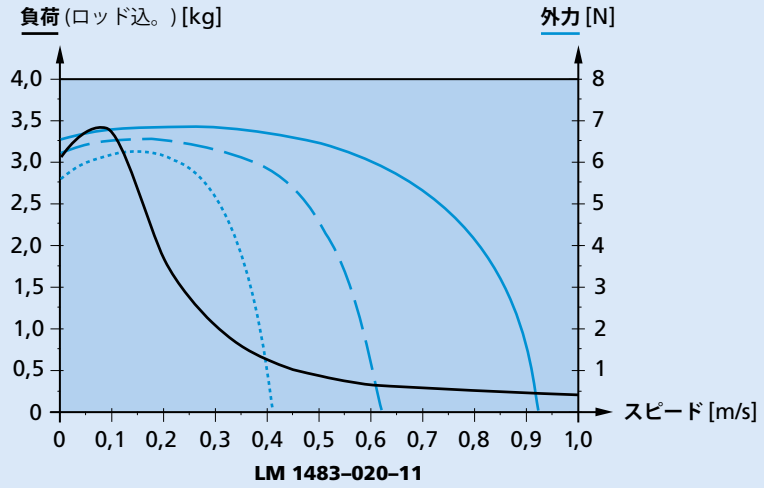
ケーブル/アクセサリー

負荷： (t1 = t2 = t3)
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

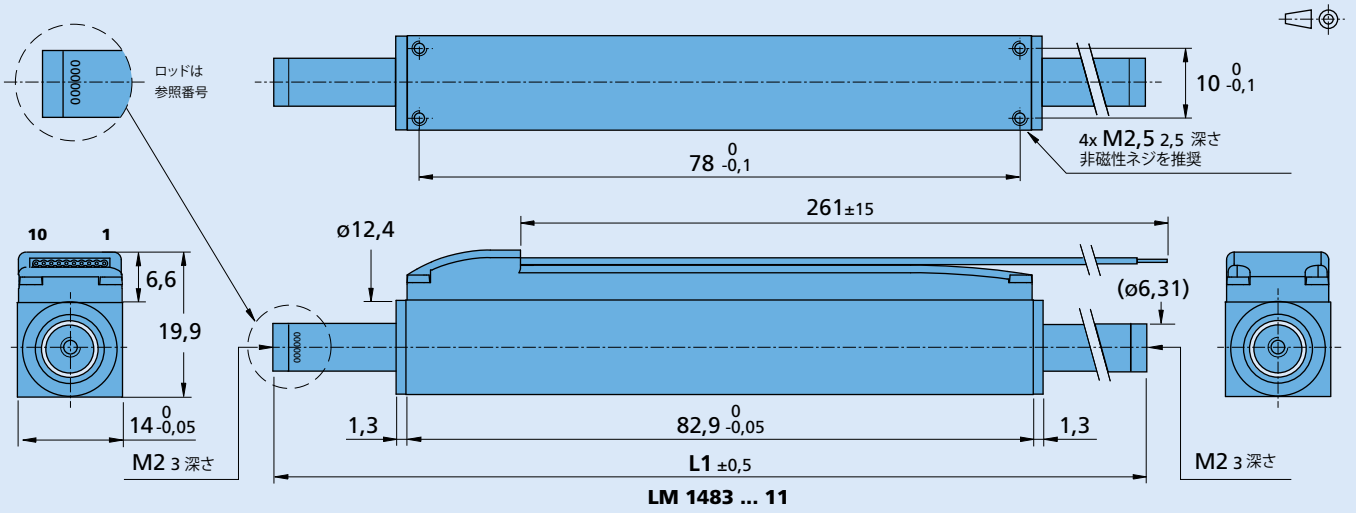
- 0,15 kg
- 0,3 kg
- 0,6 kg



LM 1483–020–11

© DR. FRITZ FAULHABER GMBH & CO. KG
仕様は予告なしに変更されることがあります。

寸法図



LM 1483 ... 11

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
-11C	ケーブル	材質 PVC、10 芯、AWG 28 コネクタA05a – TCO、ピッチ 2 mm

接続 -11/-11C

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

MC 3001 B
MC 3001 P
MC 3602 B
MC 3603 S
MC 5004 P
MC 5005 S

ケーブル/アクセサリー

弊社の幅広いアクセサリーについては、「アクセサリー」のチャプターをご参照ください。

© DR. FRITZ FAULHABER GMBH & CO. KG
仕様は予告なしに変更されることがあります。