

# リニア・DC サーボモータ

6,2 N

Sin / Cos 制御

## LM 1483 ... 12

22°C環境	LM 1483 ... 12		
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	$\Omega$
端子インダクタンス、位相間	$L$	1 649	$\mu\text{H}$
熱抵抗	$R_{th1} / R_{th2}$	1,97 / 12,5	K/W
熱時定数	$\tau_{w1} / \tau_{w2}$	12,2 / 789	s
動作温度範囲		-20 ... +125	$^{\circ}\text{C}$
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 1483-	020-12	040-12	060-12	080-12	
ストローク	$S_{max}$	20	40	60	80	mm
再現性	$\sigma_r$	80	80	80	80	$\mu\text{m}$
精度	$\sigma_a$	200	220	240	260	$\mu\text{m}$
加速度	$a_{e\ max}$	213,1	176,6	158,5	140,5	$\text{m/s}^2$
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 ⋯⋯⋯



