

リニア・DC サーボモータ

アナログ・ホールセンサ

9,2 N

LM 2070 ... 11

22°C環境				LM 2070 ... 11			
連続推力	$F_{e \max.}$	9,2		$F_{e \max.}$	9,2		N
最大推力	$F_{p \max.}$	27,6		$F_{p \max.}$	27,6		N
連続電流	$I_{e \max.}$	0,79		$I_{e \max.}$	0,79		A
最大電流	$I_{p \max.}$	2,4		$I_{p \max.}$	2,4		A
逆起電圧定数	k_E	9,5		k_E	9,5		V/m/s
力定数	k_F	11,64		k_F	11,64		N/A
端子間抵抗、位相間	R	10,83		R	10,83		Ω
端子インダクタンス、位相間	L	1 125		L	1 125		μH
熱抵抗	R_{th1} / R_{th2}	3,1 / 9,3		R_{th1} / R_{th2}	3,1 / 9,3		K/W
熱時定数	τ_{w1} / τ_{w2}	30 / 1 200		τ_{w1} / τ_{w2}	30 / 1 200		s
動作温度範囲		-20 ... +125			-20 ... +125		°C
磁石ピッチ	τ_m	24		τ_m	24		mm
ロッド・ベアリング		ポリマースリーブ			ポリマースリーブ		
ハウジング材質		金属、非磁性			金属、非磁性		
動作方向		電子的に反転可能			電子的に反転可能		

	LM 2070-	040-11	080-11	120-11	160-11	220-11	
ストローク	$S_{\max.}$	40	80	120	160	220	mm
再現性	σ_r	60	60	60	60	80	μm
精度	σ_a	200	300	400	500	600	μm
加速度	$a_{e \max.}$	83,7	61,3	51,1	43,8	35,4	m/s ²
速度	$v_{e \max.}$	1,8	2,2	2,6	2,6	2,8	m/s
ロッドの長さ	L_1	134	182	218	254	314	mm
ロッド重量	m_m	110	150	180	210	260	g
総重量	m_t	248	288	318	348	398	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: (t1 = t2 = t3)

移動距離: 40 mm

摩擦係数: 0,2

傾斜角度: 0°

静止時間: 0,1 s

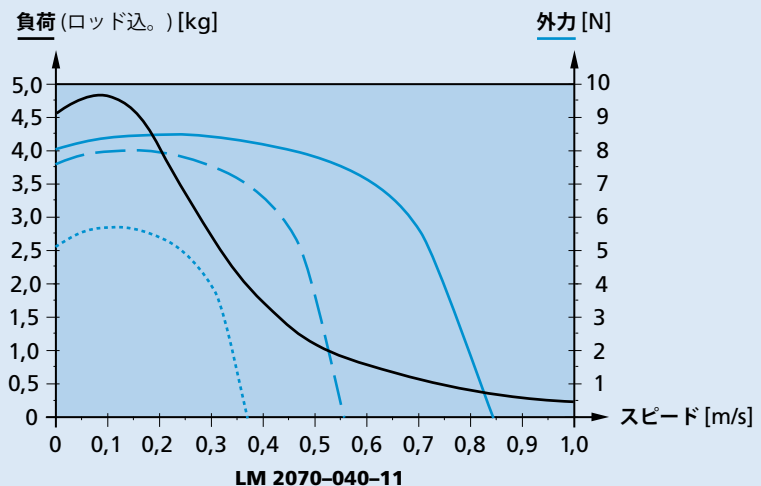
負荷:

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:

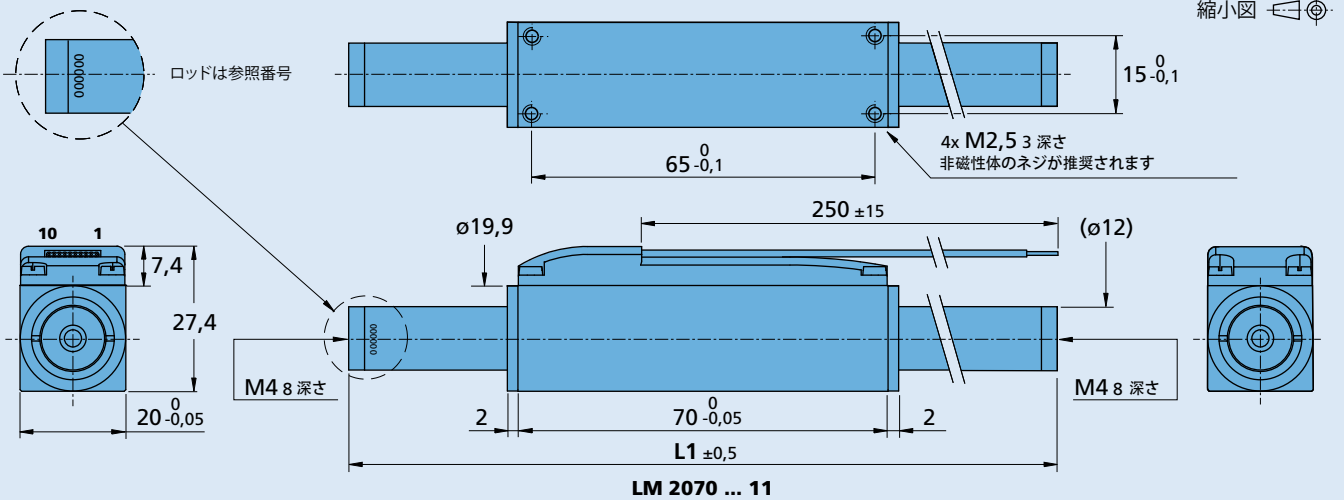
次の各負荷で所定の速度における許容最大外力

- 0,5 kg
- 1,0 kg
- 2,0 kg





寸法図



オプション、ケーブル、接続情報

製品名の例：LM2070-040-11

オプション	種類	説明	接続 -11/-11C -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	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 3606 B 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。		
---	---	--	--