

# Servomoteurs C.C. linéaires

6,2 N

pour commande sin/cos

## LM 1483 ... 12

| Valeurs à 22°C                 |                         | LM 1483 ... 12              |  |          |
|--------------------------------|-------------------------|-----------------------------|--|----------|
| Force en régime continu        | $F_{e\ max.}$           | 6,2                         |  | N        |
| Force de pointe                | $F_{p\ max.}$           | 18,4                        |  | N        |
| Courant en régime continu      | $I_{e\ max.}$           | 0,5                         |  | A        |
| Courant de pointe              | $I_{p\ max.}$           | 1,48                        |  | A        |
| Constante FEM                  | $k_E$                   | 10,16                       |  | V/m/s    |
| Constante de force             | $k_F$                   | 12,44                       |  | N/A      |
| Résistance de phase            | $R$                     | 26,3                        |  | $\Omega$ |
| Inductance de phase            | $L$                     | 1 649                       |  | $\mu H$  |
| Résistances thermiques         | $R_{th1} / R_{th2}$     | 1,97 / 12,5                 |  | K/W      |
| Constantes de temps thermiques | $\tau_{w1} / \tau_{w2}$ | 12,2 / 789                  |  | s        |
| Température d'utilisation      |                         | -20 ... +125                |  | °C       |
| Pas magnétique                 | $\tau_m$                | 18                          |  | mm       |
| Paliers                        |                         | polymère                    |  |          |
| Matériau du boîtier            |                         | acier amagnétique           |  |          |
| Sens du mouvement              |                         | réversible électroniquement |  |          |

|                 | LM 1483-      | 020-12 | 040-12 | 060-12 | 080-12 |         |
|-----------------|---------------|--------|--------|--------|--------|---------|
| Déplacement     | $S_{max.}$    | 20     | 40     | 60     | 80     | mm      |
| Répétabilité    | $\sigma_r$    | 80     | 80     | 80     | 80     | $\mu m$ |
| Précision       | $\sigma_a$    | 200    | 220    | 240    | 260    | $\mu m$ |
| Accélération    | $a_{e\ max.}$ | 213,1  | 176,6  | 158,5  | 140,5  | $m/s^2$ |
| Vitesse         | $v_{e\ max.}$ | 2,1    | 2,7    | 3,1    | 3,4    | m/s     |
| Longueur slider | $L1$          | 127    | 154    | 172    | 190    | mm      |
| Masse du slider | $m_m$         | 29     | 35     | 39     | 44     | g       |
| Masse total     | $m_t$         | 117    | 124    | 128    | 132    | g       |

**Note:** Ces moteurs sont conçus pour être utilisés avec une tension < 75 V DC. Les valeurs indiquées se réfèrent au seul moteur. Autres longueurs du slider sont disponibles sur demande.

### Courbes des caractéristiques du moteur

**Profil du positionnement:**  
trapézoïdal ( $t_1 = t_2 = t_3$ )

Déplacement: 20 mm  
Coefficient de friction: 0,2  
Angle d'inclinaison: 0°  
Temps d'arrêt: 0,1 s

**Charge**

Il permet de connaître la charge max. admissible pour une vitesse donnée en considérant une force extérieure de 0 N.

**Force extérieur**

Il permet de connaître la force extérieure max. admissible pour une vitesse donnée en considérant une charge de:

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

Charge (incl. slider) [kg]

Force extérieure [N]



