

# 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	$\Omega$
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-	020-11	040-11	060-11	080-11	
ストローク	$S_{\max.}$	20	40	60	80	mm
再現性	$\sigma_r$	40	40	40	40	$\mu\text{m}$
精度	$\sigma_a$	120	140	160	180	$\mu\text{m}$
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

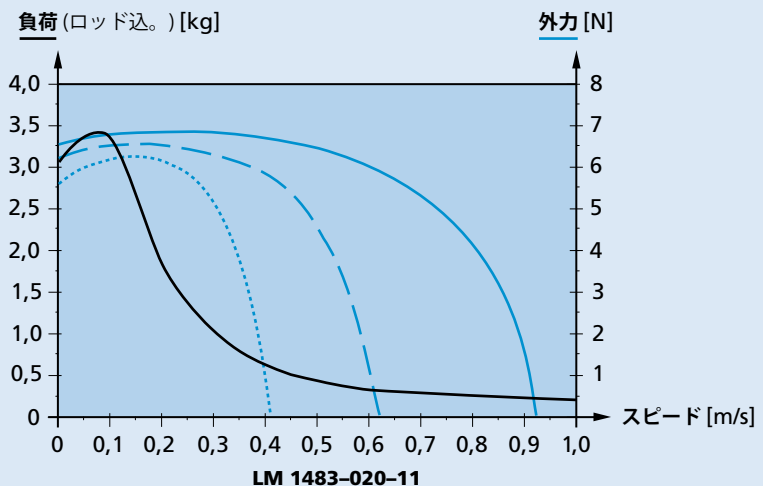
負荷:

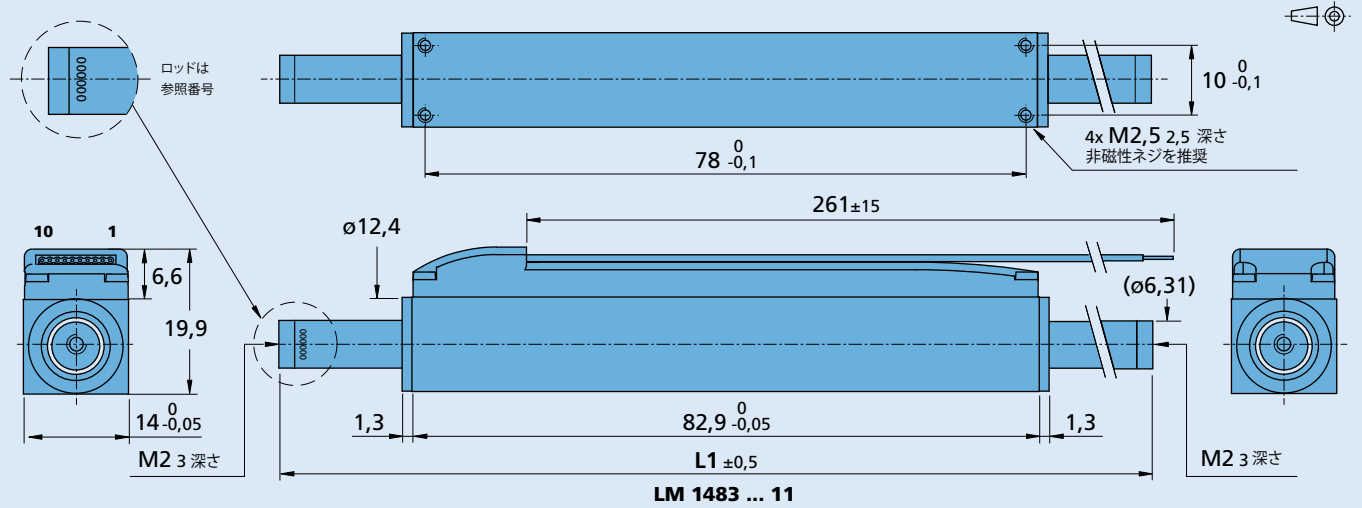
外力がゼロの場合の所定の速度における許容最大負荷

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 ⋯⋯⋯



**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 ピン 機能
-11C	ケーブル 	材質 PVC、10 芯、AWG 28 コネクタ A05a – TCO、ピッチ 2mm	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.
			<b>フレックスボード</b> 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
MC 3001 B MC 3001 P MC 3603 S 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。