

DC-マイクロモータ

貴金属整流式

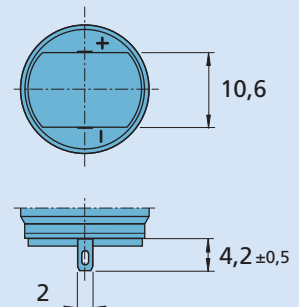
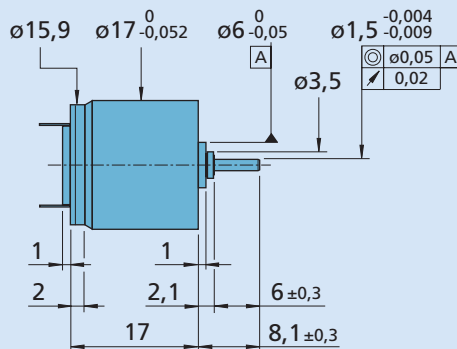
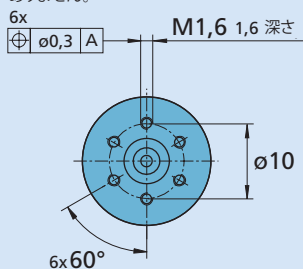
2 mNm

組み合わせ
ギアヘッド:
15A, 16/7, 16A
エンコーダ:
IE2-1024, IE2-16

シリーズ 1717 ... SR

	1717 T	003 SR	006 SR	012 SR	018 SR	024 SR	
1 定格電圧	U_N	3	6	12	18	24	V
2 端子間抵抗	R	1,07	4,3	17,1	50,1	68,8	Ω
3 最大出力	$P_{2 \text{ max.}}$	1,97	1,96	1,97	1,5	1,96	W
4 最大効率	$\eta_{\text{max.}}$	69	69	70	68	70	%
5 無負荷回転数	n_0	14 000	14 000	14 000	12 300	14 000	rpm
6 無負荷電流 (ø1,5mm軸の場合)	I_0	0,091	0,046	0,023	0,013	0,011	A
7 起動トルク	M_H	5,37	5,34	5,38	4,66	5,36	mNm
8 摩擦トルク	M_R	0,18	0,18	0,18	0,18	0,17	mNm
9 回転定数	k_n	4 820	2 410	1 210	709	602	rpm/V
10 逆起電圧定数	k_E	0,207	0,414	0,829	1,41	1,66	mV/rpm
11 トルク定数	k_M	1,98	3,96	7,92	13,5	15,9	mNm/A
12 電流定数	k_I	0,505	0,253	0,126	0,074	0,063	A/mNm
13 回転数-トルクの勾配	$\Delta n / \Delta M$	2 610	2 620	2 600	2 640	2 610	rpm/mNm
14 ロータ・インダクタンス	L	17	65	260	760	1 040	μH
15 機械的時定数	τ_m	16	16	16	16	16	ms
16 ロータ慣性	J	0,59	0,58	0,59	0,58	0,59	gcm^2
17 角加速度	$\alpha_{\text{max.}}$	92	92	92	80	92	$\cdot 10^3 \text{ rad/s}^2$
18 熱抵抗	$R_{\text{th } 1} / R_{\text{th } 2}$	4,5 / 27					K/W
19 熱時定数	τ_{w1} / τ_{w2}	2 / 210					s
20 動作温度範囲							
-モータ		-30 ... +85 (オプション-55 ... +125)					°C
-ロータ (最大許容温度)		+125					°C
21 軸受け		焼結ブロンズ・スリーブ	ボール・ベアリング	ボール・ベアリング	ボール・ベアリング	予荷重	
22 最大軸負荷		(標準)	(オプション)	(オプション)	(オプション)	(オプション)	
-軸径		1,5	1,5	1,5	1,5	1,5	mm
-3000rpmでの半径方向 (ベアリングから3mm)		1,2	5	5	5	5	N
-3000rpmでの軸方向		0,2	0,5	0,5	0,5	0,5	N
-静止時の軸方向		20	10	10	10	10	N
23 軸の遊び							
-半径方向	\leq	0,03	0,015	0,015	0,015	0,015	mm
-軸方向	\leq	0,2	0,2	0,2	0,2	0,2	mm
24 ハウジング材質		スチール (コーティングブラック)					
25 重量		18					g
26 回転方向		時計方向 (前面から見た場合)					
推奨値 (数値は互いに独立しています。)							
27 最大回転数	$n_{\text{e max.}}$	10 000	10 000	10 000	10 000	10 000	rpm
28 最大トルク	$M_{\text{e max.}}$	2	2	2	2	2	mNm

モータ端子との位置関係は
ありません。



1717 T ... SR