

Линейные синхронные трехфазные двигатели www.ruchservomotor.com

Параметр (все данные $\pm 10\%$), (*) - фаза-фаза	LC32-	Unit	87-30- HS1	87-30- HS1	87-50- HS1	87-50- HS1	87-75- HS1	87-75- HS1	167- 30- HS1	167- 30- HS1	167- 50- HT1
Ширина магнитопровода	He	mm	30	30	50	50	75	75	30	30	50
Длина пары полюсов	P	m	0,032	0,032	0,032	0,032	0,032	0,032	0,032	0,032	0,032
Сила притяжения	Fm	N	575	575	958	958	1437	1437	1105	1105	1842
Пиковое усилие	Fp	N	229	229	382	382	574	574	459	459	765
Длительное усилие	Fa	N	53	53	91	91	139	139	104	104	178
Длительное стояночное усилие	Fas	N	41	41	71	71	109	109	81	81	139
Зубцовое усилие	Fd	Nrms	5	5	8	8	12	12	6	6	10
Цикл включения пикового усилия	Da	%	3%	3%	4%	4%	4%	4%	3%	3%	3%
Пиковый ток	Ip	Arms	7,7	7,7	7,7	7,7	7,7	7,7	7,7	7,7	13,3
Длительный ток	Ia	Arms	1,4	1,4	1,5	1,5	1,5	1,5	1,4	1,4	2,5
Длительный стояночный ток	Ias	Arms	1,1	1,1	1,1	1,1	1,2	1,2	1,1	1,1	1,9
Ток холостого хода при Fb и Vb	Iov	Arms	0,07	0,12	0,04	0,07	0,03	0,05	0,03	0,06	0,06
Максимальная частота тока	Fa	Hz	276	480	165	288	110	192	138	240	143
Рекомендуемое напряжение питания	Us	V DC	310	540	310	540	310	540	310	540	310
Максимальная скорость при Fp и Us	Vp	m/s	5,0	9,6	2,7	5,5	1,5	3,4	1,8	4,2	2,2
Максимальная скорость при Fa и Us	Va	m/s	8,3	14,7	4,9	8,7	3,2	5,7	3,9	7,2	4,2
Максимальная скорость при F=0 и Us	Vb	m/s	8,8	15,4	5,3	9,2	3,5	6,1	4,4	7,7	4,6
Сопротивление при 20C *	Ruv	Ohm	5,2	5,2	6,9	6,9	9,2	9,2	10,3	10,3	4,6
Индуктивность *	Luv	mH	17	17	28	28	42	42	33	33	18
Электрич. постоянная времени 3LI/4	Tu	ms	0,31	0,18	0,52	0,30	0,77	0,44	0,62	0,36	0,60
Константа усилия	Kf	N/Arms	37	37	62	62	93	93	74	74	72
Константа против-ЭДС (В пик *)	Ku	V/(m/s)	30	30	51	51	76	76	61	61	58
Константа двигателя	Ko	N/√W	13	13	19	19	25	25	19	19	27
Термическое сопротивление якоря	Rta	K/W	5,83	5,83	4,06	4,06	2,95	2,95	3,03	3,03	2,11
Пиковая рассеиваемая мощность	Pp	W	657	657	882	882	1164	1164	1313	1313	1765
Длительная рассеиваемая мощность	Pa	W	22	22	32	32	44	44	43	43	62
Пиковая механическая мощность	Pmp	W	1141	2208	1032	2108	886	1978	805	1907	1667
Длительная механическая мощность	Pma	W	437	778	443	794	441	800	409	743	746
Пиковая потребляемая мощность	Pnp	W	1797	2865	1914	2990	2051	3142	2119	3220	3432
Длительная потребляемая мощность	Pna	W	460	800	475	826	485	844	452	786	807
Диаметр кабеля якоря	Df	mm	11,0	11,0	11,0	11,0	11,0	11,0	11,0	11,0	11,0
Сечение меди проводов кабеля якоря	Sc	mm ²	0,75	0,75	0,75	0,75	0,75	0,75	0,75	0,75	0,75
Длина якоря	LF	mm	103	103	103	103	103	103	183	183	183
Длина магнитопровода	LC	mm	87	87	87	87	87	87	166,7	167	167
Ширина якоря	WF	mm	56	56	76	76	101	101	56	56	76
Высота якоря	HF	mm	23,0	23,0	23,0	23,0	23,0	23,0	23,0	23,0	23,0
Количество рядов резьб M4 якоря	NH		2	2	2	2	3	3	2	2	2
Растр отверстий M4 якоря по ширине	LW	mm	18,0	18,0	18,0	18,0	18,0	18,0	18,0	18,0	18,0
Растр отверстий M4 якоря по длине	LL	mm	26,7	26,7	26,7	26,7	26,7	26,7	26,7	26,7	26,7
Количество отверстий M4 якоря	NT		6	6	6	6	9	9	12	12	12
Глубина резьбы отверстий M4 якоря	NH	mm	8	8	8	8	8	8	8	8	8
Вес якоря	MF	kg	1,0	1,0	1,4	1,4	1,9	1,9	1,9	1,9	2,7
Ширина статора с основанием	WS	mm	60	60	80	80	105	105	60	60	80
Высота пластины статора	HP	mm	5,6	5,6	7,6	7,6	7,6	7,6	5,6	5,6	7,6
Высота статора	HS	mm	10,0	10,0	12,0	12,0	12,0	12,0	10,0	10,0	12,0
Растр цековок Ø7/Ø10x4 статора	BC	mm	45	45	65	65	90	90	45	45	65
Растр цековок Ø7/Ø10x4 статора	LC	mm	64	64	64	64	64	64	64	64	64
Вес 1 м статора	MS	kg	3,7	3,7	6,6	6,6	9,0	9,0	3,7	3,7	6,6
Монтажная высота статор-якорь	HM	mm	34,0	34,0	36,0	36,0	36,0	36,0	34,0	34,0	36,0

Затяжка винтов M4 якоря в 3 этапа накрест от центра до 40%, 70%, 100% момента затяжки 0,9 Нм

Заказ якоря: LC32-167-50-С-НТ1-1000-Н0-В, где LC32-тип, 167-длина магнитопровода,

50-ширина магнитов, С-без охлаждения, НТ1 - обмотка, 1000-длина кабеля, Н0-без разъема, В-кабель влево

Затяжка винтов DIN 7984 M6 статора в 3 этапа накрест от центра до 40%, 70%, 100% момента затяжки 3 Нм

Заказ статора: LW32-512-50-А, где LS32-тип, 512 (или 256,128,64-длина), 50-ширина магнитов, А-крепление сверху

Якорь и статор(а) монтируются в линейный стол на стальную каретку с линейными направляющими и энкодером



