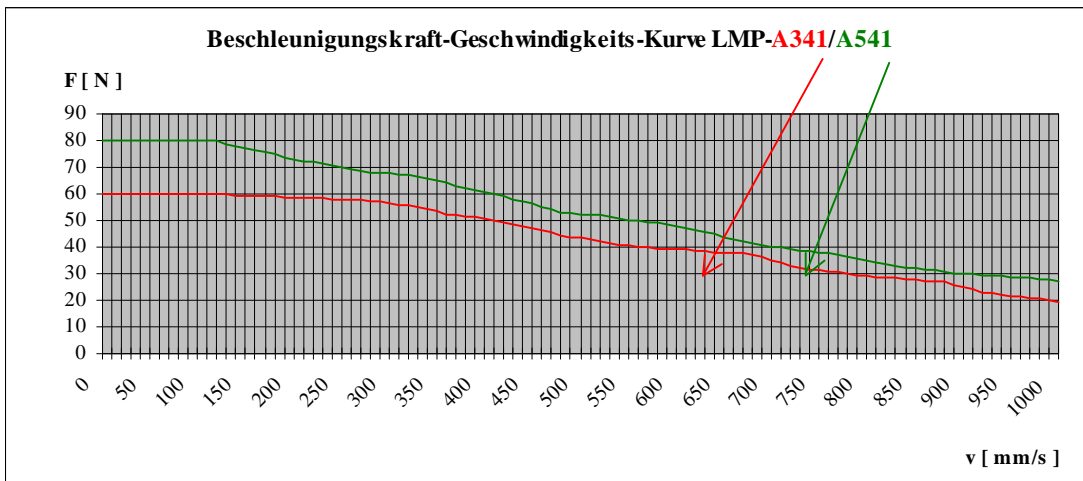
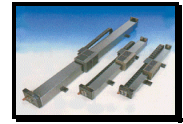




Linearer Schrittmotor; einachsiger mit 2-poligem Winkelläufer (Angular Forcer)

				LMP-A 341 / 342	LMP-A 541 / 542
Benennung	Symbol	DIM			
Allgemeine Daten					
Max. Beschleunigungskraft	F_B	[N]		60	80
Max. Statische Kraft	F_s	[N]		70	100
Max. Normal Kraft (Last)	F_N	[N]		130	160
Auflösung	R_s	[mm/stp]		0,001-0,01	0,001-0,01
Wiederholgenauigkeit	R_p	[mm]		0,002	0,002
Positioniergenauigkeit	A_c	[mm]		$\pm (0,005-0,04)$	$\pm (0,005-0,04)$
Max. Geschwindigkeit	v	[m/s]		1,5	1,5
Max. Beschleunigung	a	[m/s ²]		20	20
Mechanische Schrittweite	P_t	[mm]		0,64 / 1,28	0,64 / 1,28
Luftspalt	P_a	[mm]		0,015	0,015
Luftdruck	Q_a	[bar]		$3,0 \pm 0,3$	$3,0 \pm 0,3$
Luftmenge	m_f	[l/min]		8	9
Betriebstemperatur	T_U	[°C]		0-50	0-50
Leistungstreiber (Driver)	Type			Y3-2 / S3	Y3-2 / S3
Läuferdaten (forcer)					
Motorphasen	ϕ	[Anzahl]		2	2
Ohmscher Widerstand	R_{Ph}	[Ω]		8,8	14
Induktivität	L_{Ph}	[mH]		2,4	3,9
Phasenstrom	I_{Ph}	[A]		3	3
Länge	L_f	[mm]		124	124
Breite	W_f	[mm]		68	83
Höhe	H_f	[mm]		68	83
Masse	m_f	[kg]		0,65	0,8
Befestigungsabstände (M3)	$A_f * B_f$	[mm ²]		116 * 42	116 * 57
Stator					
Länge S1 bis S6	$L_{S1 \text{ bis } S6}$	[mm]		300 bis 2000	300 bis 2000
S1 / max. Hub	L_{S1}	[mm]		300 / 160	300 / 160
S2 / max. Hub	L_{S2}	[mm]		500 / 360	500 / 360
S3 / max. Hub	L_{S3}	[mm]		700 / 560	700 / 560
S4 / max. Hub	L_{S4}	[mm]		1000 / 860	1000 / 860
S5 / max. Hub	L_{S5}	[mm]		1500 / 1360	1500 / 1360
S6 / max. Hub	L_{S6}	[mm]		2000 / 1860	2000 / 1860
Breite	W_s	[mm]		50	65
Höhe	H_s	[mm]		50	65
Masse pro Länge	m_{Sp}	[kg/m]		12	15
Befestigungsabstände	$A_s * B_s$	[mm]		100 * 72	100 * 87
Bestellnummern (x = Statorlänge Sx)					
Läufer				5.000.349	5.000.549
Stator				5.000.34x	5.000.54x
Systeme bestehend aus:					
Stator + Läufer + Driver Y3-2 + Kabelset				5.903.4x0	5.905.4x0
Sonder-Längen und -Abmessungen sind möglich					

Technische Änderungen vorbehalten



Mechanische Abmessungen in mm: Läufer (Forcer)

