

BL-LLS42

параметр	Примечание	Обозначение	единица измерения	LLS42-CU03S	LLS42-CU06S	LLS42-CU09S	LLS42(DHM)-CU03S	LLS42(DHM)-CU06S	LLS42(DHM)-CU09S
основные характеристики (производительность)									
Тип обмотки				S	S	S	S (Hall integrated)	S (Hall integrated)	S (Hall integrated)
Рабочее напряжение толкателя	3-phase synchronous	U _{max}	Vac.rms (Vdc)	45V _{acrms} (60V _{dc})					
Максимальное усилие	magnets @ 25°C	F _p	N	20	40	60	20	40	60
Номинальное усилие	coils @ 110°C	F _c	N	5	10	15	5	10	15
Максимальная скорость	@ U _{max} @ F _c	V _{max}	m/s	6,0	6,0	6,0	6,0	6,0	6,0
Номинальная мощность		P	W	30	60	80	30	60	80
Силовая постоянная	I < I _c	K	N/Arms	6,0	6,0	6,0	6,0	6,0	6,0
Постоянная мотора	coils @ 25°C	S	n ² /w	3	6	9	3	6	9
электрические характеристики									
Максимальный ток	magnets @ 25°C	I _p	Arms	3,3	6,7	10,0	3,3	6,7	10,0
Номинальный ток	coils @ 110°C	I _c	Arms	0,8	1,7	2,5	0,8	1,7	2,5
Обратная ЭДС		K _e	Vdc/(m/s)	5,0	5,0	5,0	5,0	5,0	5,0
Сопротивление обмотки	coils @ 25°C ex. cable	R _{ph}	Ω	4,75	2,38	1,58	4,75	2,38	1,58
Индуктивность обмотки	I < 0.6 I _p	L _{ph}	mH	0,80	0,40	0,30	0,80	0,40	0,30
Электромагнитная постоянная времени		t _e	ms	0,16	0,16	0,16	0,16	0,16	0,16
Потери мощности в номинальном режиме		P _c	W	11,2	22,4	33,6	11,2	22,4	33,6
температурные характеристики									
Допустимая температура обмотки max	Permissible winding temperature		°C	110					
Тепловое сопротивление обмотка-корпус	coils to mount. sfc.	R _{th}	°C/W	1,60	0,80	0,53	1,60	0,80	0,53
Датчик температуры				нет					
механические характеристики									
Масса толкателя	ex. cables	m	kg	0,03	0,055	0,085	0,035	0,06	0,09
Длина толкателя	ex. cables	L	mm	45	78	111	56	89	122
Сила удерживания	rms @ 0 A	F _a	N	-	-	-	-	-	-
Шаг магнитов		T	mm	16,5	16,5	16,5	16,5	16,5	16,5
Диаметр гибкого кабеля питания		d	mm (AWG)	Leadwires 3*0,3mm ²			5,6(3*0,3mm ² + 5*0,08)		
Диаметр кабеля датчика		d	mm (AWG)	N/A					
Ресурс гибкого кабеля питания	minimum		cycles	≥12 000 000					
Статический радиус изгиба гибкого кабеля питания	minimum			не менее 4-х диаметров					
Динамический радиус изгиба гибкого кабеля питания	minimum			не менее 7,5 диаметров					