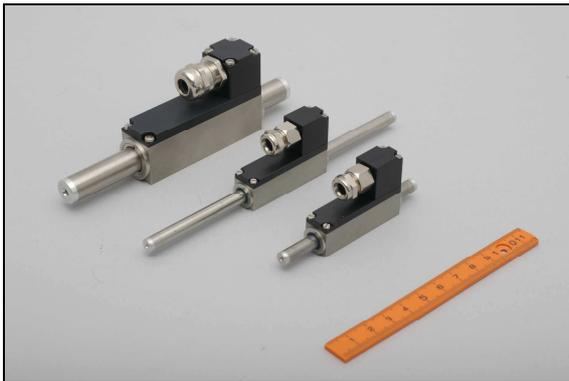


QUICKSHAFT® Dynamische Lineare Miniatur-Servoantriebe

QUICKSHAFT® sind dynamisch Direktangetriebene lineare Miniatur-Servoantriebe in tubularer eisenloser Bauweise! Mit ihrem ausgezeichneten Leistungs-Volumenverhältnis sind die Antriebe für solche Anwendungen besonders geeignet, bei denen hochdynamische Positionieraufgaben auf engstem Raum gelöst werden müssen!



QUICKSHAFT® Miniatur Lineare Servoantriebe

- miniaturisierte lineare Direktantriebe
- Spitzenkraft 27,6 N
- 3phasiger eisenloser Aufbau
- integriertes inkrementelles Wegmesssystem mit Abtastung der Antriebsmagnete
- integrierte Gleitlager
- Verfahrgeschwindigkeiten bis 5 m/s
- Beschleunigung bis 600 m/s²
- Positionierwiederholgenauigkeit +/- 0,05 mm

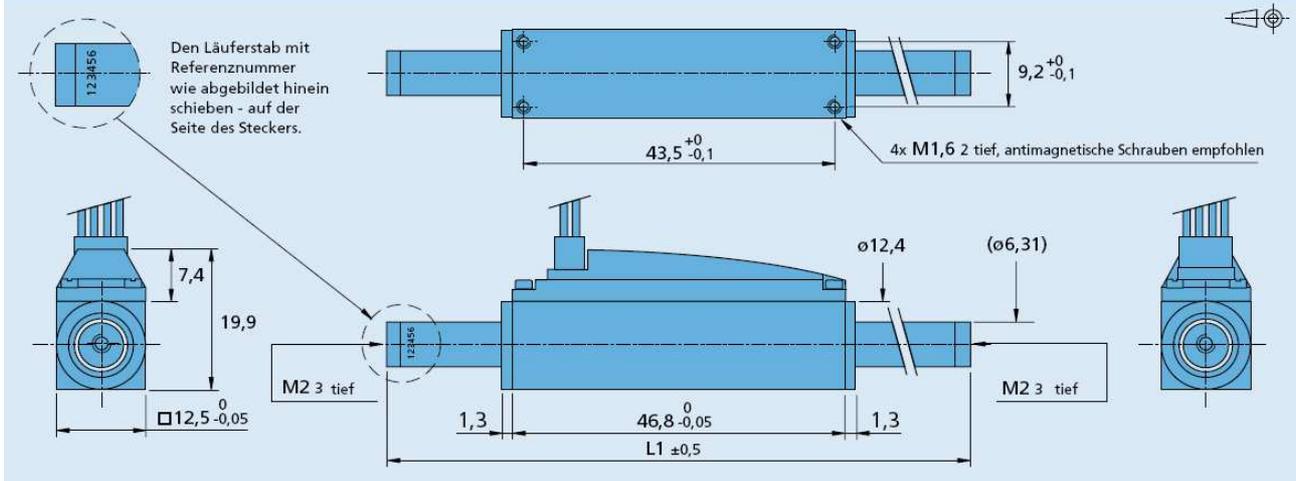
Technische Daten QUICKSHAFT® Miniatur Linear Servoantriebe LM1247 und LM2070

Motor Type	LM1247 -020	LM1247 -080	LM1247 -120	LM2070 -040	LM2070 -080	LM2070 -120
Betriebsdaten						
Hub [mm]	20	80	120	40	80	120
Spitzenkraft ¹⁾		10,5			27,6	
Dauerkraft [N]		3,6			9,2	
Spitzenstrom [A]		1,64			2,4	
Kraftkonstante [N/A]		6,43			11,64	
Widerstand Phase-Phase [Ω]		13,17			10,83	
EMK [V _{peak} /m/s]		5,25			9,5	
bewegte Läufermasse [g]	18	35	43	98	140	168
max. Geschwindigkeit [m/s] ¹⁾	5,0	5,0	5,0	5,0	5,0	5,0
Wegauflösung [mm]		0,006			0,008	
Wiederholgenauigkeit [mm]		+/- 0,05				
absolute Genauigkeit [mm]	+/- 0,12	+/- 0,18	+/- 0,22	+/- 0,2	+/- 0,3	+/- 0,4
Motor Gesamtgewicht [g]	67	84	92	246	288	316
Anschluss Standard	PG, 10 cm Kabel mit konfektioniertem DSUB-9 Stecker					
Anschluss optional	Flanschstecker 8polig Option „-B“					
Anschluss optional	Schleppkabel-Direktanschluss Option „-Z“					
Betriebstemp. [°C]	-20 bis +125					
rel. Feuchte [%]	0 bis 90 nicht betauend					
Schutzart	IP20					

¹⁾ Nur mit LinMot® Controller und 72 DC Zwischenkreisspannung!

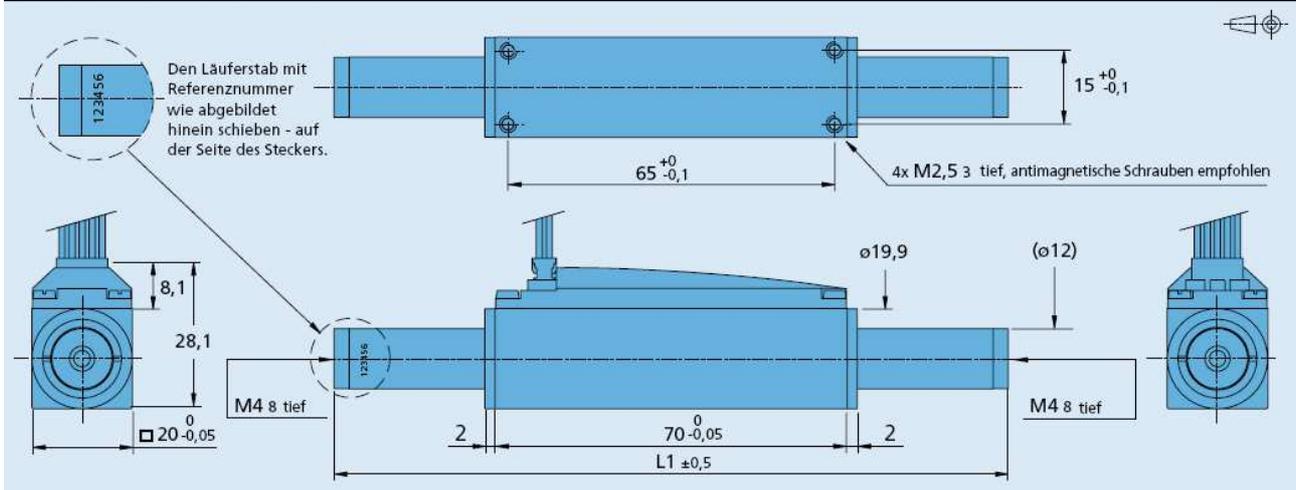
Abmessungen QUICKSHAFT® Lineare Servoantriebe

Lineare DC-Servomotoren LM 1247



Darstellung des Kabelabgangs nicht exakt, da abhängig von der Anschlussoption!

Lineare DC-Servomotoren LM 2070



Darstellung des Kabelabgangs nicht exakt, da abhängig von der Anschlussoption!

STEP-Dateien auf Anfrage verfügbar!

Hubbereiche QUICKSHAFT® Lineare Servoantriebe

	Motor Type	LM 1247 -020	LM 1247 -080	LM 1247 -120	LM 2070 -040	LM 2070 -080	LM 2070 -120
	Hub [mm]	20	80	120	40	80	120
	Läuferlänge L1 [mm]	82	154	190	134	182	218
	Statorlänge [mm]	49,4	49,4	49,4	74	74	74
	Maß A [mm]	6,3	12,3	10,3	10	14	12
	Maß B [mm]	26,3	92,3	130,3	50	94	132

Konstruktiv einzuhaltende Mindestabstände

Motor Type	LM1247	LM2070
Mindestabstände		
Motor zu Motor bei paralleler Anordnung Maß C [mm]	25	35
Motor zu Motor bei 90° Anordnung Maß C [mm]	17	30
Motor zu ferromagnetischem Material Maß D [mm]	18	20
Motor zu leitfähigem Material Maß D [mm]	6,3	10
Motor zu nicht leitfähigem Material Maß D [mm]	3,2	6

Steckerbelegung QUICKSHAFT® Lineare Servoantriebe und passende Positioniercontroller

Standard Anschluss

Motoranschluss	
D-Sub 9polig (m)	
Kontakt-Nr.	Signal
1	Phase A
2	Phase C
3	+ 5 V
4	Hall A
5	Hall C
6	Phase B
7	-/-
8	GND
9	Hall B
Gehäuse	

Positioniercontroller

Anschlussoption „-B“

Motoranschluss	
Flanschstecker 8polig (m)	
Kontakt-Nr.	Signal
1	Phase B
2	+5V
3	Hall B
4	Phase C
5	Hall C
6	Phase A
7	Hall A
8	GND
Gehäuse	

Anschlussoption „-Z“

Motoranschluss	
Stiftreihe 2x5 10polig (m)	
Kontakt-Nr.	Signal
1	Phase C
2	Hall A
3	+5V
4	GND
5	Hall B
6	Hall C
7	Phase B
8	Phase A
9 + 10	N.C.
Gehäuse	

Fabrikate

LinMot®	FAULHABER®	TECHNOSOFT®
---------	------------	-------------

Technische Änderungen vorbehalten!
 Hinweis: QuickShaft® ist das eingetragene Warenzeichen der Firma Dr. Fritz Faulhaber GmbH & Co. KG!
 Stand: 17.03.2021 js010109.doc