

# 2 马达

## 2.1. 马达公称型号构成

公称型号举例：**M-PB 1 006 JN 001**

Megatorque Motor™ PB 系列

马达尺寸型号

最大输出转矩 [N·m]

设计编号 001：标准

JN: 增量式旋转变压编码器规格



## 2.2. 规格

项目性能	公称型号	M-PB1006JN001	M-PB3015JN001	M-PB3030JN001	M-PB3060JN001
马达外径 [mm]		φ102		φ152	
最大输出转矩 [N·m]		6	15	30	60
额定输出转矩 [N·m]		2	5	10	20
额定输出 <sup>※1</sup> [W]		63	157	314	126
径向跳动精度 [μm]			50		
轴向跳动精度 [μm]			50		
马达高度 [mm]		75		92	126
马达中空孔径 [mm]		φ35		φ56	
最高转速 [S <sup>-1</sup> ]			10		8
额定转速 [S <sup>-1</sup> ]			5		1
旋转位置检测器分辨率 [计数/转]			524 288		
绝对定位精度 [秒]			112 <sup>※2</sup>		
重复定位精度 [秒]			±5		
容许轴向负荷 (水平安装) <sup>※3</sup> [N]		1 000		2 000	
容许轴向负荷 (反向吊装) <sup>※3</sup> [N]		120		200	
容许径向负荷 <sup>※4</sup> [N]		270		540	
容许力矩负荷 [N·m]		9		20	
转子惯量 [N·m <sup>2</sup> ]		0.0026	0.014	0.016	0.021
容许负载惯量 [kg·m <sup>2</sup> ]		0~0.26	0~1.1	0~1.4	0~3.1
质量 [kg]		2.6	5.8	7.2	10.2
环境条件		使用温度0~40 [°C]、湿度20~80%、室内使用。无尘埃、结露、腐蚀性气体等。相当于IP30			

※1 额定输出是按在额定转速、额定转矩的情况下计算而得

※2 环境温度 25 ± 5 [°C]

※3 轴向负荷、径向负荷、力矩负荷3负荷同时作用时，请向NSK咨询。

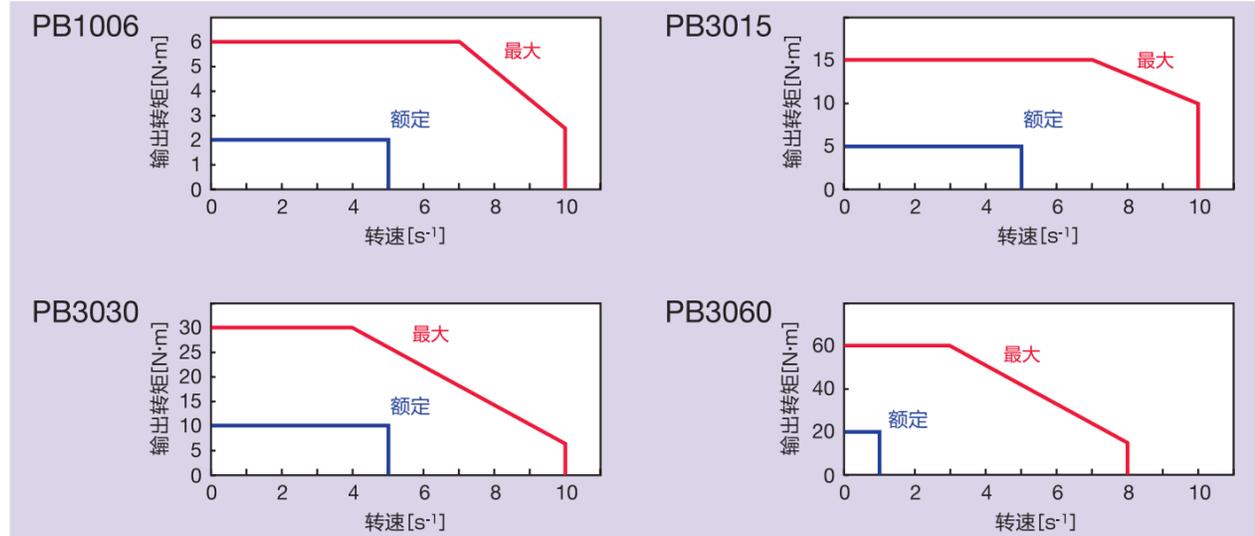
※4 3 径向负荷为0 [N]时

※4 轴向负荷为0 [N]时

在45 [°]范围内反复运行的情况下，以一日一次为基准，让电机作90 [°]以上的旋转运行。

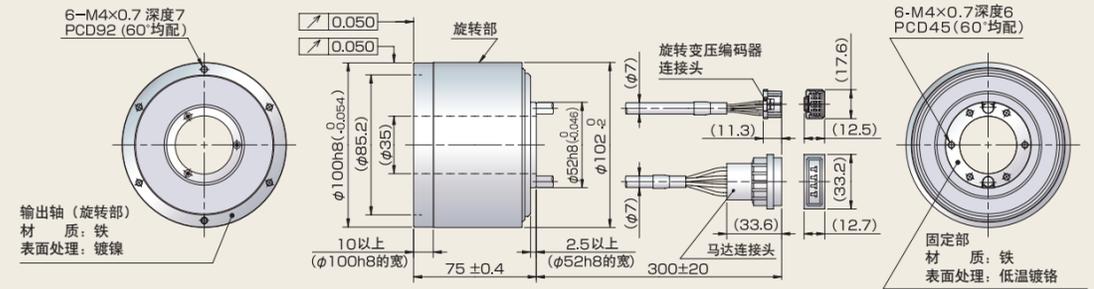
※5 所搭载的负载，请在容许负载惯量 [kg·m<sup>2</sup>] 范围内使用。

## 2.3 转速 — 输出转矩特性

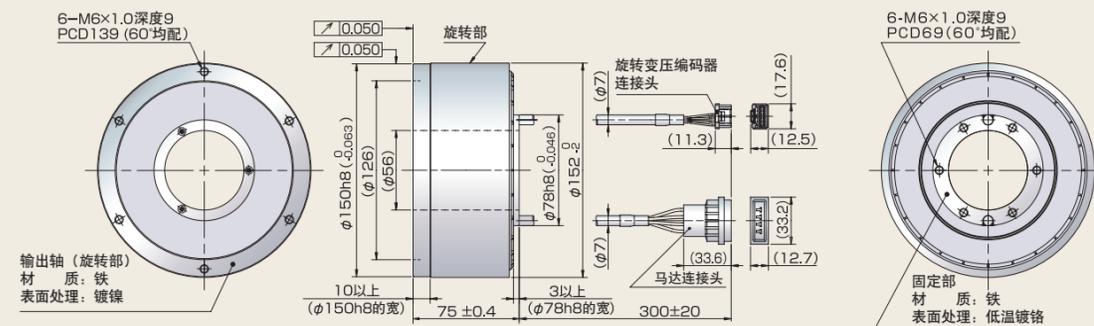


## 2.4. 外形尺寸

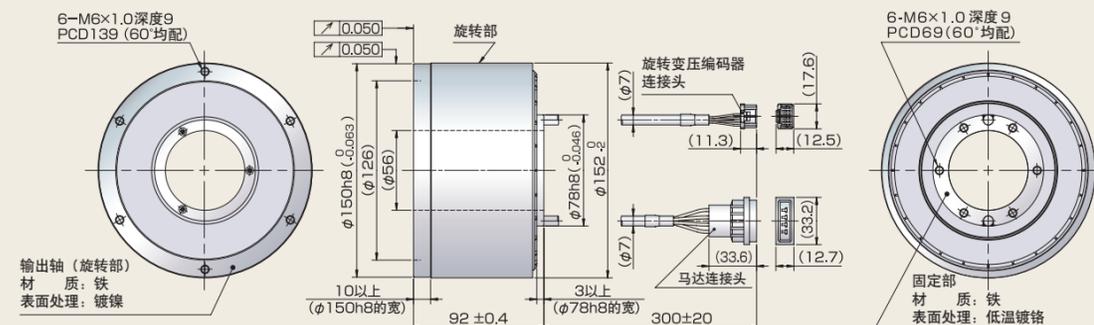
### M-PB1006JN001



### M-PB3015JN001



### M-PB3030JN001



### M-PB3060JN001

