

BO2010NB2B | 外转子无传感器 Outer Rotor, Sensorless

应用领域：无人机云台、手持云台。

Applications: UAV gimbals and handheld gimbals.

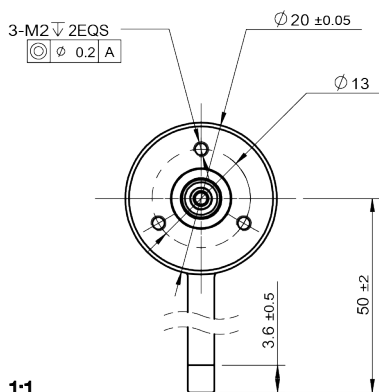
主要技术指标 | Characteristics

			03-280-12.0	05-178-10.0
1	电压	Voltage	V	12.0
2	端电阻	Terminal resistance	Ω	2.2
3	电感	Terminal inductance	mH	0.29
4	空载转速	No-load speed	rpm	28000
5	空载电流	No-load current	A	0.2
6	堵转转矩	Stall torque	mNm	21.4
7	堵转电流	Stall current	A	5.5
8	额定转矩	Nominal torque	mNm	3.5
9	额定转速	Nominal speed	rpm	21420
10	额定电流	Nominal current	A	1.0
11	最大输出功率	Max. output power	W	15.0
12	最大效率	Max. efficiency	%	72
13	反电势常数	Back-EMF constant	mV/rpm	0.4
14	转矩常数	Torque constant	mNm/A	4.0
15	转速 / 转矩斜率	Speed/torque gradient	rpm/mNm	1311
16	转子惯量	Rotor inertia	gcm^2	2.8
17	重量	Weight	g	9.6
18	热阻 (机壳 - 环境)	Thermal resistance housing-ambient	K/W	12.5
19	热阻 (线圈 - 机壳)	Thermal resistance winding-housing	K/W	12
20	热时常数 (电机)	Thermal time constant motor	s	354
21	热时常数 (线圈)	Thermal time constant winding	s	15
22	工作温度范围	Operating temperature range	$^{\circ}\text{C}$	-40~+120
23	绕组耐温等级	Thermal class of winding	$^{\circ}\text{C}$	155
24	轴向间隙	Axial play	mm	0.012
25	径向间隙	Radial play	mm	0.008
26	动态轴向载荷	Axial load dynamic	N	1.5
27	静态轴向载荷	Axial load static	N	37
28	径向载荷 (距安装面 3mm)	Radial load at 3 mm from mounting face	N	12
29	极对数	No. of pole pairs		4
30	轴承	Bearings		2 枚滚动轴承/2 ball bearings
31	换向结构	Commutation		无传感器/Sensorless
32	防护等级	Protection class		IP 20

★可选参数 Options: 导线长度 Lead wires length 轴长 Shaft length 性能 Special coils 齿轮箱 Gearheads 轴承类型 Bearing type 霍尔传感器 Hall sensor

编码器 Encoder 驱动器 Driver

外观图 | Outline Drawing



M 1:1

