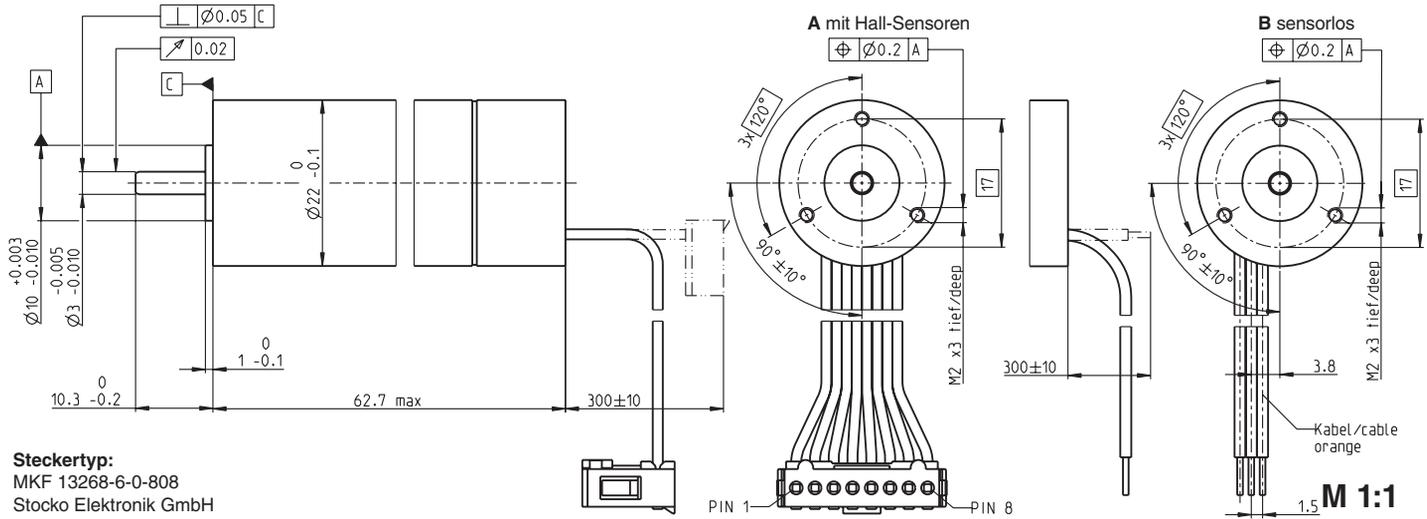


EC 22 Ø22 mm, bürstenlos, 50 Watt

NRND See page 13
Not recommended for New Design



Steckertyp:
MKF 13268-6-0-808
Stocko Elektronik GmbH

- Lagerprogramm
- Standardprogramm
- Sonderprogramm (auf Anfrage)

Artikelnummern

	A mit Hall-Sensoren	B sensorlos
A mit Hall-Sensoren	167130	167129
B sensorlos	201049	201048

Motordaten (provisorisch)

Werte bei Nennspannung			
1 Nennspannung	V	32	32
2 Leerlaufdrehzahl	min ⁻¹	38700	22400
3 Leerlaufstrom	mA	327	128
4 Nenndrehzahl	min ⁻¹	36600	20200
5 Nennmoment (max. Dauerdrehmoment)	mNm	30.6	37.2
6 Nennstrom (max. Dauerbelastungsstrom)	A	4.16	2.82
7 Anhaltmoment	mNm	692	437
8 Anlaufstrom	A	88.2	32.1
9 Max. Wirkungsgrad	%	88	88
Kenndaten			
10 Anschlusswiderstand Phase-Phase	Ω	0.363	0.997
11 Anschlussinduktivität Phase-Phase	mH	0.0490	0.147
12 Drehmomentkonstante	mNm A ⁻¹	7.85	13.6
13 Drehzahlkonstante	min ⁻¹ V ⁻¹	1220	702
14 Kennliniensteigung	min ⁻¹ mNm ⁻¹	56.2	51.4
15 Mechanische Anlaufzeitkonstante	ms	2.47	2.26
16 Rotorträgheitsmoment	gcm ²	4.20	4.20

Spezifikationen

Thermische Daten	
17 Therm. Widerstand Gehäuse-Luft	7.0 KW ⁻¹
18 Therm. Widerstand Wicklung-Gehäuse	1.0 KW ⁻¹
19 Therm. Zeitkonstante der Wicklung	5.06 s
20 Therm. Zeitkonstante des Motors	355 s
21 Umgebungstemperatur	-20...+100°C
22 Max. Wicklungstemperatur	+125°C

Mechanische Daten (vorgespannte Kugellager)	
23 Grenzdrehzahl ¹⁾	50000 min ⁻¹
24 Axialspiel bei Axiallast < 4.5 N	0 mm
> 4.5 N	max. 0.14 mm
25 Radialspiel	vorgespannt
26 Max. axiale Belastung (dynamisch)	4 N
27 Max. axiale Aufpresskraft (statisch) (statisch, Welle abgestützt)	45 N
28 Max. radiale Belastung, 5 mm ab Flansch	250 N
	16 N

1) In Kombination mit Encoder MR n_{max} = 37500 min⁻¹

Weitere Spezifikationen

29 Polpaarzahl	1
30 Anzahl Phasen	3
31 Motorgewicht	130 g

Motordaten gemäss Tabelle sind Nenndaten.

Anschlüsse A

braun	Motorwicklung 1	Pin 1
rot	Motorwicklung 2	Pin 2
orange	Motorwicklung 3	Pin 3
gelb	V _{Hall} 4.5 ... 24 VDC	Pin 4
grün	GND	Pin 5
blau	Hall-Sensor 1*	Pin 6
violett	Hall-Sensor 2*	Pin 7
grau	Hall-Sensor 3*	Pin 8

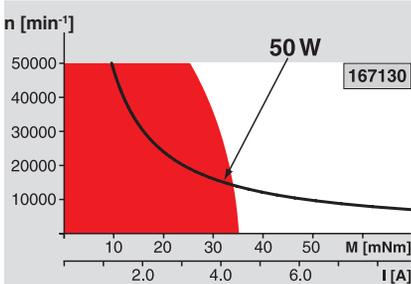
*interner Pull-up (7...13 kΩ) auf Pin 4

Anschlüsse B (Kabel AWG 24)

braun	Motorwicklung 1
rot	Motorwicklung 2
orange	Motorwicklung 3

Schaltbild für Hall-Sensoren siehe S. 35

Betriebsbereiche

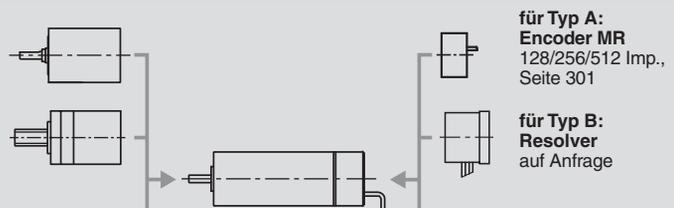


Legende

- Dauerbetriebsbereich**
Unter Berücksichtigung der angegebenen thermischen Widerstände (Ziffer 17 und 18) und einer Umgebungstemperatur von 25°C wird bei dauernder Belastung die maximal zulässige Rotortemperatur erreicht = thermische Grenze.
- Kurzzeitbetrieb**
Der Motor darf kurzzeitig und wiederkehrend überlastet werden.
- Typenleistung**

maxon-Baukastensystem

Planetengetriebe
Ø22 mm
0.5 - 3.4 Nm
Seite 252/253
Spindelgetriebe
Ø22 mm
Seite 284/285



Empfohlene Elektronik:	
ESCON 50/5	Seite 321
DECS 50/5	324
EPOS2 24/2, Module 36/2	330
EPOS2 24/5	331
EPOS2 50/5	331
EPOS2 P 24/5	334
Hinweise	24

Übersicht Seite 20 - 25