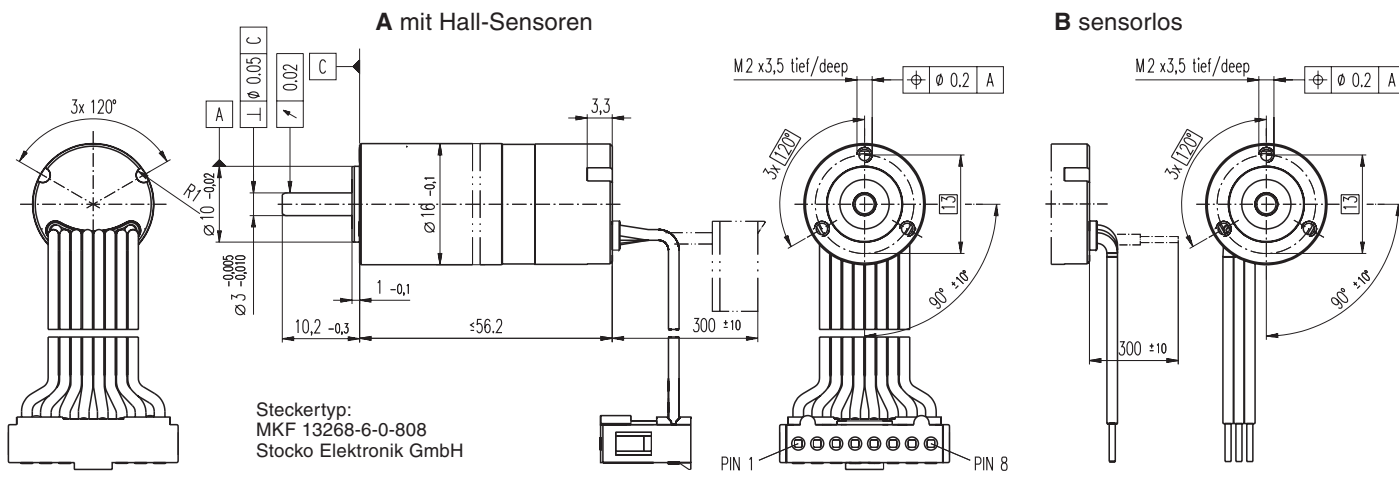


EC 16 Ø16 mm, bürstenlos, 40 Watt



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

M 1:1

- Lagerprogramm
- Standardprogramm
- Sonderprogramm (auf Anfrage)

A mit Hall-Sensoren
B sensorlos

Bestellnummern											
		232242	262860	232241	262862			235689	262864	235686	262866

Motordaten

Werte bei Nennspannung											
1	Nennspannung	V	12.0	18.0	24.0	32.0	12.0	18.0	24.0	32.0	
2	Leerlaufdrehzahl	min ⁻¹	35800	40300	41400	41400	35800	40300	41400	41400	
3	Leerlaufstrom	mA	358	284	222	166	358	284	222	166	
4	Nenn-drehzahl	min ⁻¹	32100	36700	37900	37900	32100	36700	37900	37900	
5	Nennmoment (max. Dauerdrehmoment)	mNm	13.3	13.4	13.9	13.8	13.3	13.4	13.9	13.8	
6	Nennstrom (max. Dauerbelastungsstrom)	A	4.51	3.41	2.71	2.03	4.51	3.41	2.71	2.03	
7	Anhaltmoment	mNm	141	166	184	183	141	166	184	183	
8	Anlaufstrom	A	44.5	39.3	33.5	24.9	44.5	39.3	33.5	24.9	
9	Max. Wirkungsgrad	%	83	84	85	85	83	84	85	85	
Kenndaten											
10	Anschlusswiderstand Phase-Phase	Ω	0.269	0.458	0.716	1.28	0.269	0.458	0.716	1.28	
11	Anschlussinduktivität Phase-Phase	mH	0.0140	0.0249	0.0420	0.0746	0.0140	0.0249	0.0420	0.0746	
12	Drehmomentkonstante	mNm A ⁻¹	3.18	4.23	5.50	7.33	3.18	4.23	5.50	7.33	
13	Drehzahlkonstante	min ⁻¹ V ⁻¹	3010	2260	1740	1300	3010	2260	1740	1300	
14	Kennliniensteigung	min ⁻¹ mNm ⁻¹	255	244	226	228	255	244	226	228	
15	Mechanische Anlaufzeitkonstante	ms	3.39	3.25	3.01	3.03	3.39	3.25	3.01	3.03	
16	Rotorträgheitsmoment	gcm ²	1.27	1.27	1.27	1.27	1.27	1.27	1.27	1.27	

Spezifikationen

- Thermische Daten**
- 17 Therm. Widerstand Gehäuse-Luft 10.3 KW⁻¹
 - 18 Therm. Widerstand Wicklung-Gehäuse 1.2 KW⁻¹
 - 19 Therm. Zeitkonstante der Wicklung 2.08 s
 - 20 Therm. Zeitkonstante des Motors 299 s
 - 21 Umgebungstemperatur -20 ... +100°C
 - 22 Max. Wicklungstemperatur +125°C
- Mechanische Daten (vorgespante Kugellager)**
- 23 Grenzdrehzahl 50000 min⁻¹
 - 24 Axialspiel bei Axiallast < 3.5 N 0 mm
 - > 3.5 N max. 0.14 mm vorgespant
 - 25 Radialspiel vorgespant
 - 26 Max. axiale Belastung (dynamisch) 3 N
 - 27 Max. axiale Aufpresskraft (statisch) 40 N
 - (statisch, Welle abgestützt) 250 N
 - 28 Max. radiale Belastung, 5 mm ab Flansch 10 N
- Weitere Spezifikationen**
- 29 Polpaarzahl 1
 - 30 Anzahl Phasen 3
 - 31 Motorgewicht 58 g

Motordaten gemäss Tabelle sind Nenndaten.

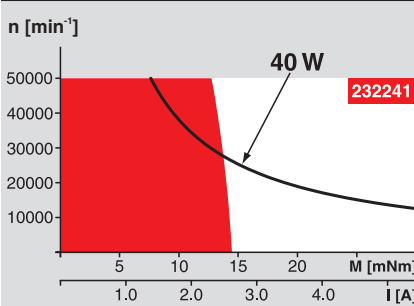
Anschlüsse A

- | | | |
|---------|----------------------------------|-------|
| 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 |

Anschlüsse B (Kabel AWG 24)

- braun Motorwicklung 1
 - rot Motorwicklung 2
 - orange Motorwicklung 3
- Schaltbild für Hall-Sensoren siehe S. 26

Betriebsbereiche

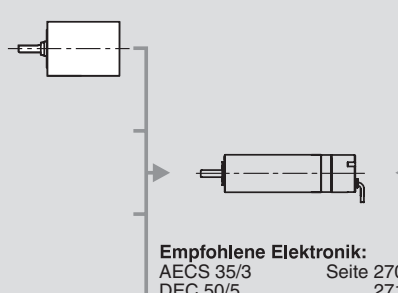


Legende

- 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 - 2.0 Nm
Seite 221



Übersicht Seite 17 - 21

Encoder MR
128 / 256 / 512 Imp.,
2 / 3 Kanal
Seite 245

- Empfohlene Elektronik:**
- | | |
|-----------------|-----------|
| AECS 35/3 | Seite 270 |
| DEC 50/5 | 271 |
| DECV 50/5 | 271 |
| DES 50/5 | 272 |
| EPOS 24/1 | 278 |
| EPOS 24/5 | 278 |
| EPOS P 24/5 | 279 |
| Hinweise | 17 |