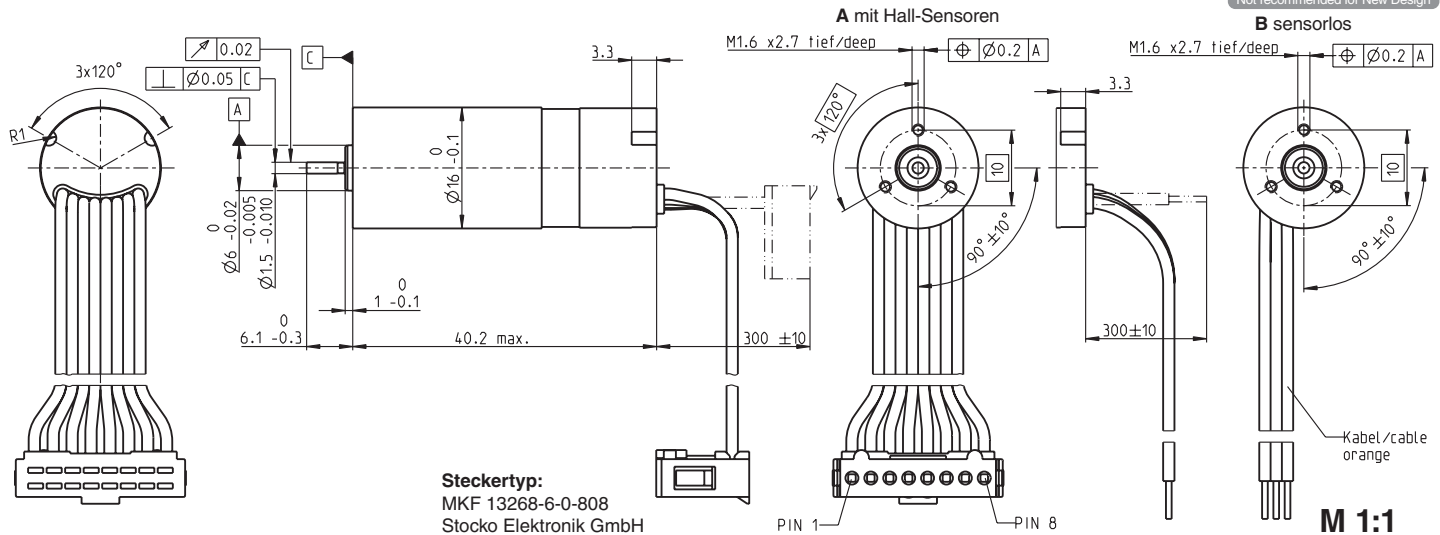


EC 16 Ø16 mm, bürstenlos, 15 Watt

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	266521	236918	266519	236917
B sensorlos	266523	236922	266522	236921

Motordaten

Werte bei Nennspannung					
1 Nennspannung	V	12	18	24	32
2 Leerlaufdrehzahl	min ⁻¹	33900	37400	39200	38400
3 Leerlaufstrom	mA	234	179	144	105
4 Nenndrehzahl	min ⁻¹	28200	31700	33700	32800
5 Nennmoment (max. Dauerdrehmoment)	mNm	4.96	4.76	4.89	4.77
6 Nennstrom (max. Dauerbelastungsstrom)	A	1.71	1.22	0.984	0.707
7 Anhaltmoment	mNm	31.2	33.1	36.9	34.4
8 Anlaufstrom	A	9.47	7.38	6.47	4.43
9 Max. Wirkungsgrad	%	72	72	73	72
Kenndaten					
10 Anschlusswiderstand Phase-Phase	Ω	1.27	2.44	3.71	7.22
11 Anschlussinduktivität Phase-Phase	mH	0.0350	0.0648	0.105	0.194
12 Drehmomentkonstante	mNm A ⁻¹	3.30	4.48	5.71	7.77
13 Drehzahlkonstante	min ⁻¹ V ⁻¹	2900	2130	1670	1230
14 Kennliniensteigung	min ⁻¹ mNm ⁻¹	1110	1160	1090	1140
15 Mechanische Anlaufzeitkonstante	ms	8.75	9.10	8.53	8.98
16 Rotorträgheitsmoment	gcm ²	0.750	0.750	0.750	0.750

Spezifikationen

Thermische Daten	
17 Therm. Widerstand Gehäuse-Luft	15.6 KW ⁻¹
18 Therm. Widerstand Wicklung-Gehäuse	1.8 KW ⁻¹
19 Therm. Zeitkonstante der Wicklung	1.24 s
20 Therm. Zeitkonstante des Motors	265 s
21 Umgebungstemperatur	-20...+100°C
22 Max. Wicklungstemperatur	+125°C

Mechanische Daten (vorgespannte Kugellager)	
23 Grenzdrehzahl	50000 min ⁻¹
24 Axialspiel bei Axiallast < 3.5 N	0 mm
> 3.5 N	max. 0.14 mm
25 Radialspiel	vorgespannt
26 Max. axiale Belastung (dynamisch)	3 N
27 Max. axiale Aufpresskraft (statisch) (statisch, Welle abgestützt)	30 N
28 Max. radiale Belastung, 5 mm ab Flansch	10 N

Weitere Spezifikationen

29 Polpaarzahl	1
30 Anzahl Phasen	3
31 Motorgewicht	34 g

Motordaten gemäss Tabelle sind Nenndaten.

Anschlüsse A

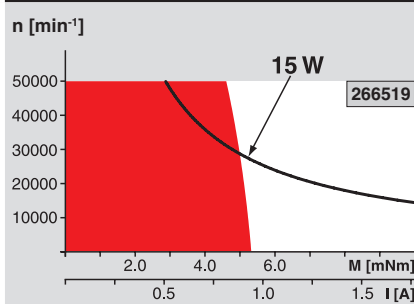
braun	Motorwicklung 1	Pin 1
rot	Motorwicklung 2	Pin 2
orange	Motorwicklung 3	Pin 3
gelb	V _{Hall} 3...24 VDC	Pin 4
grün	GND	Pin 5
blau	Hall-Sensor 1	Pin 6
violett	Hall-Sensor 2	Pin 7
grau	Hall-Sensor 3	Pin 8

Anschlüsse B (Kabel AWG 24)

braun	Motorwicklung 1
rot	Motorwicklung 2
orange	Motorwicklung 3

Schaltbild für Hall-Sensoren siehe S. 35

Betriebsbereiche

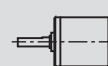


Legende

- **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
Ø16 mm
0.1 - 0.3 Nm
Seite 243



Übersicht Seite 20 - 25

für Typ A:
Encoder MR
128/256/512 Imp.,
Seite 301

Empfohlene Elektronik:

ESCON 50/5	Seite 321
DECS 50/5	324
DEC Module 24/2	325
DEC Module 50/5	325
EPOS2 Module 36/2	330
EPOS2 24/2	330
Hinweise	24