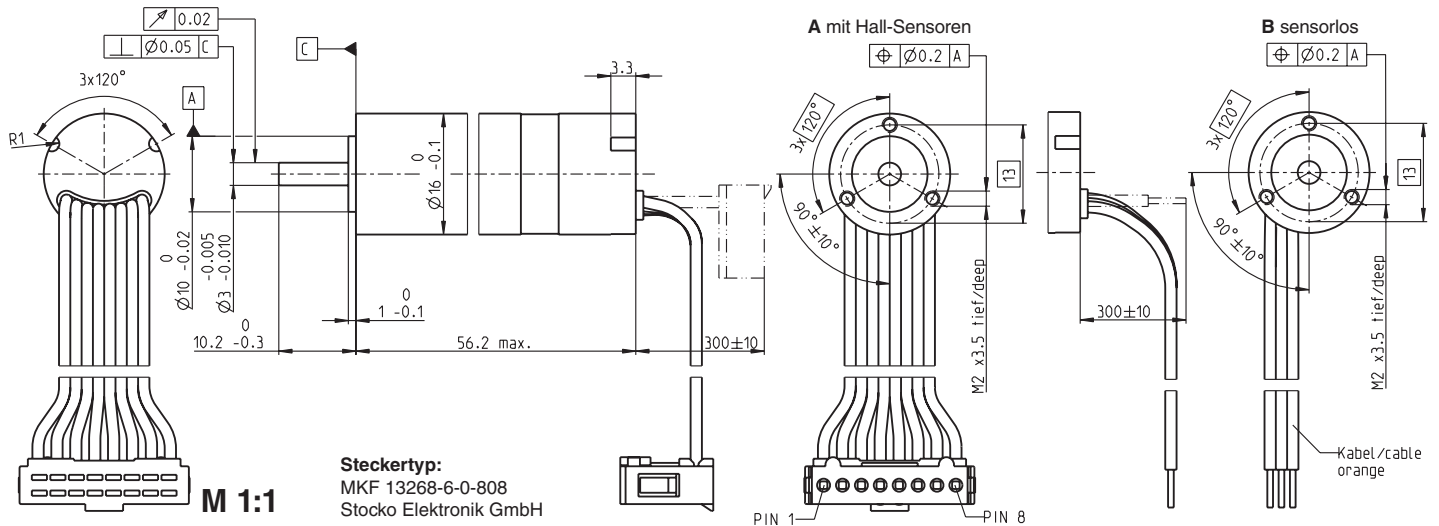


EC 16 Ø16 mm, bürstenlos, 40 Watt

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	232242	262860	232241	262862
B sensorlos	235689	262864	235686	262866

Motordaten

Werte bei Nennspannung		12	18	24	32
1 Nennspannung	V	12	18	24	32
2 Leerlaufdrehzahl	min ⁻¹	35800	40300	41400	41400
3 Leerlaufstrom	mA	358	284	222	166
4 Nennndrehzahl	min ⁻¹	32100	36700	37900	37900
5 Nennmoment (max. Dauerdrehmoment)	mNm	13.3	13.4	13.9	13.8
6 Nennstrom (max. Dauerbelastungsstrom)	A	4.51	3.41	2.71	2.03
7 Anhaltmoment	mNm	141	166	184	183
8 Anlaufstrom	A	44.5	39.3	33.5	24.9
9 Max. Wirkungsgrad	%	83	84	85	85
Kennzahlen		0.269	0.458	0.716	1.28
10 Anschlusswiderstand Phase-Phase	Ω	0.269	0.458	0.716	1.28
11 Anschlussinduktivität Phase-Phase	mH	0.0140	0.0249	0.0420	0.0746
12 Drehmomentkonstante	mNm A ⁻¹	3.18	4.23	5.50	7.33
13 Drehzahlkonstante	min ⁻¹ V ⁻¹	3010	2260	1740	1300
14 Kennliniensteigung	min ⁻¹ mNm ⁻¹	255	244	226	228
15 Mechanische Anlaufzeitkonstante	ms	3.39	3.25	3.01	3.03
16 Rotorträgheitsmoment	gcm ²	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 (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)	35 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

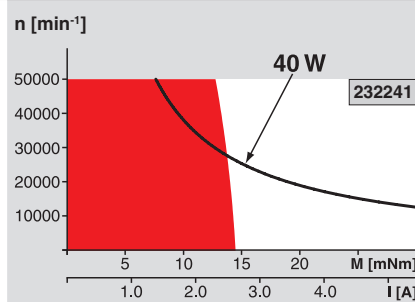
braun	Motorwicklung 1	Pin 1
rot	Motorwicklung 2	Pin 2
orange	Motorwicklung 3	Pin 3
gelb	V _{Hall} 3...24 VDC	Pin 4
grün	GND	Pin 5
blau	Hall-Sensor 1	Pin 6
violett	Hall-Sensor 2	Pin 7
grau	Hall-Sensor 3	Pin 8

Anschlüsse B (Kabel AWG 24)

braun	Motorwicklung 1
rot	Motorwicklung 2
orange	Motorwicklung 3

Schalbild für Hall-Sensoren siehe S. 35

Betriebsbereiche



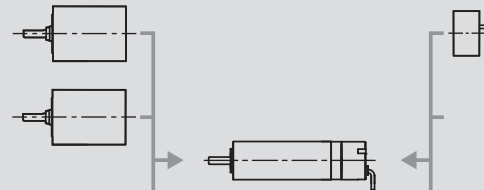
Legende

- **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 - 2.0 Nm
Seite 252

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, EPOS2 50/5 331
EPOS2 P 24/5 334
Hinweise 24

Übersicht Seite 20 - 25

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