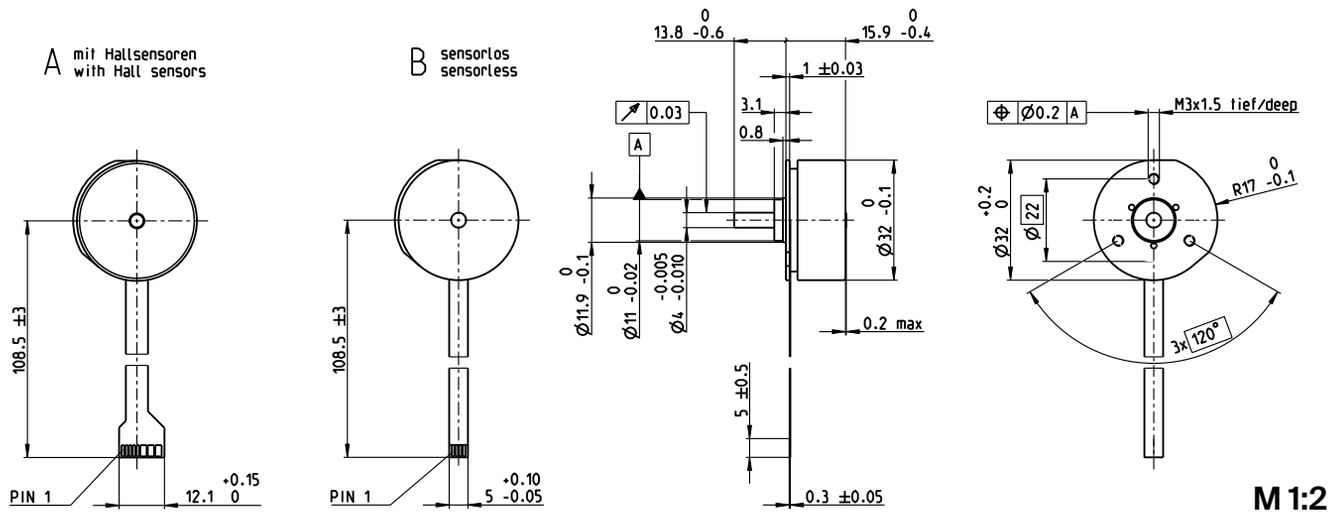
EC 32 flat ∅32 mm, bürstenlos, 15 Watt



Lagerprogramm
Standardprogramm
Sonderprogramm (auf Anfrage)

	Artikelnummern			
A mit Hall-Sensoren	339267	339268	267121	339269
B sensorlos	339271	339272	226006	339273

Motordaten					
	Werte bei Nennspannung				
1	Nennspannung	V	9	12	24	48
2	Leerlaufdrehzahl	min^{-1}	3720	4610	4530	4780
3	Leerlaufstrom	mA	74.7	75.7	36.9	19.9
4	Nenndrehzahl	min^{-1}	2060	2790	2760	2940
5	Nennmoment (max. Dauerdrehmoment)	mNm	24.5	25	25.5	24.7
6	Nennstrom (max. Dauerbelastungsstrom)	A	1.06	1	0.5	0.257
7	Anhaltemoment[1]	mNm	68.3	82.3	85.3	83.9
8	Anlaufstrom	A	3.06	3.42	1.74	0.904
9	Max. Wirkungsgrad	%	71	73	73	73
	Kenndaten					
10	Anschlusswiderstand Phase-Phase	Ω	2.95	3.51	13.8	53.1
11	Anschlussinduktivität Phase-Phase	mH	1.61	1.86	7.72	27.7
12	Drehmomentkonstante	mNm/A	22.4	24.1	49	92.8
13	Drehzahlkonstante	min^{-1}/V	427	397	195	103
14	Kennliniensteigung	min^{-1}/mNm	56.3	57.8	54.8	58.8
15	Mechanische Anlaufzeitkonstante	ms	20.6	21.2	20.1	21.6
16	Rotorträgheitsmoment	gcm^2	35	35	35	35

Spezifikationen

	Thermische Daten	
17	Therm. Widerstand Gehäuse-Luft	10.8 K/W
18	Therm. Widerstand Wicklung-Gehäuse	4.99 K/W
19	Therm. Zeitkonstante der Wicklung	8.78 s
20	Therm. Zeitkonstante des Motors	120 s
21	Umgebungstemperatur	-40...+100°C
22	Max. Wicklungstemperatur	+125°C
	Mechanische Daten (vorgespannte Kugellager)	
23	Grenzdrehzahl	10 000 min^{-1}
24	Axialspiel bei Axiallast < 5.0 N	0 mm
	> 5.0 N	typ. 0.6 mm
25	Radialspiel	vorgespannt
26	Max. axiale Belastung (dynamisch)	4.8 N
27	Max. axiale Aufpresskraft (statisch)	45 N
	(statisch, Welle abgestützt)	1000 N
28	Max. radiale Belastung, 5 mm ab Flansch	14 N
	Weitere Spezifikationen	
29	Polpaarzahl	4
30	Anzahl Phasen	3
31	Motorgewicht	57 g

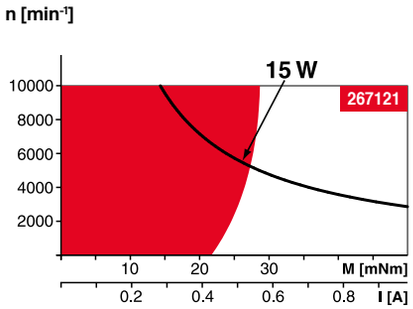
Motordaten gemäss Tabelle sind Nenndaten.

Anschlüsse	**mit Hall-Sensoren**	**sensorlos**
Pin 1	V_{Hall} 3.5...24 VDC	Motorwicklung 1
Pin 2	Hall-Sensor 3	Motorwicklung 2
Pin 3	Hall-Sensor 1	Motorwicklung 3
Pin 4	Hall-Sensor 2	⅄ Stern-Punkt
Pin 5	GND	
Pin 6	Motorwicklung 3	
Pin 7	Motorwicklung 2	
Pin 8	Motorwicklung 1	
Adapter	**Artikelnummer**	**Artikelnummer**
siehe S. 514	220300	220310
Stecker	**Artikelnummer**	**Artikelnummer**
TE	1-84953-1	84953-4
Molex	52207-1133	52207-0433

Stecker für Ausführung mit Hall-Sensoren:
FPC, 11-pol, Rastermass 1.0 mm, top contact style
Schaltbild für Hall-Sensoren siehe S. 49

[1]gerechnet ohne Sättigungseffekt (S. 61/168)

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.

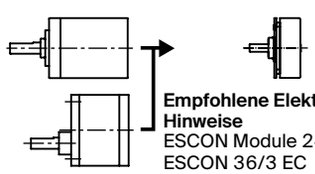
Typenleistung

maxon Baukastensystem

Details auf Katalogseite 38

Planetengetriebe
∅32 mm
0.75 - 6 Nm
Seite 385/389

Stirnradgetriebe
∅38 mm
0.1 - 0.6 Nm
Seite 395



Empfohlene Elektronik:

Hinweise	Seite **38**
ESCON Module 24/2	486
ESCON 36/3 EC	487
ESCON Mod. 50/4 EC-S	487
ESCON Module 50/5	487
ESCON 50/5	489
DEC Module 24/2	491
DEC Module 50/5	491
EPOS4 Micro 24/5	495
EPOS4 Mod./Comp. 24/1.5	496
EPOS4 Mod./Comp. 50/5	496
EPOS4 Comp. 24/5 3-axes	497
EPOS4 50/5	501