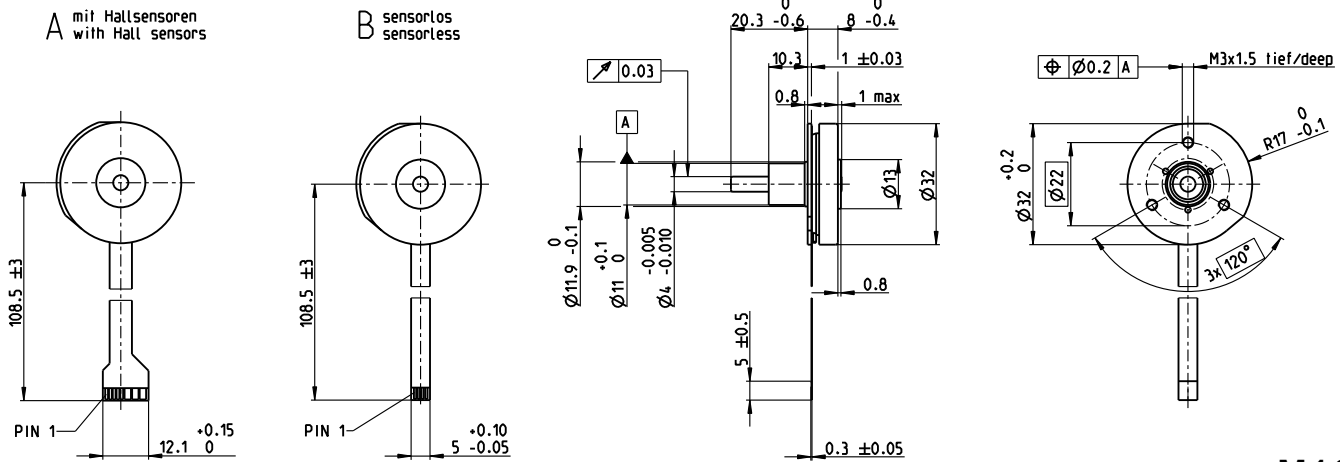


EC 32 flat $\varnothing 32$ mm, bürstenlos, 6 Watt

EC flat



M 1:2

- Lagerprogramm
- Standardprogramm
- Sonderprogramm (auf Anfrage)

Artikelnummern

A mit Hall-Sensoren	339259	200187	339260	339261
B sensorlos	339263	200138	339264	339265

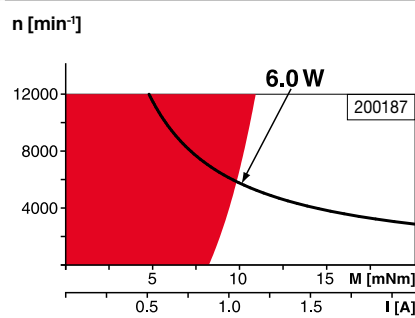
Motordaten

Werte bei Nennspannung		6	9	12	24
1 Nennspannung	V	6	9	12	24
2 Leerlaufdrehzahl	min ⁻¹	9210	8380	7970	9310
3 Leerlaufstrom	mA	186	107	75.6	46.2
4 Nenndrehzahl	min ⁻¹	3860	3640	3210	4480
5 Nennmoment (max. Dauerdrehmoment)	mNm	7.61	8.89	7.98	9.42
6 Nennstrom (max. Dauerbelastungsstrom)	A	1.37	0.929	0.614	0.401
7 Anhaltmoment ¹	mNm	15.5	19	15.7	22.8
8 Anlaufstrom	A	2.73	2	1.19	0.995
9 Max. Wirkungsgrad	%	55	60	57	62
Kenndaten					
10 Anschlusswiderstand Phase-Phase	Ω	2.2	4.5	10.1	24.1
11 Anschlussinduktivität Phase-Phase	mH	0.378	1.06	2.04	6.19
12 Drehmomentkonstante	mNm/A	5.67	9.5	13.2	23
13 Drehzahlkonstante	min ⁻¹ /V	1680	1010	724	416
14 Kennliniensteigung	min ⁻¹ /mNm	651	476	551	437
15 Mechanische Anlaufzeitkonstante	ms	94.8	69.3	80.3	63.6
16 Rotorträgheitsmoment	gcm ²	13.9	13.9	13.9	13.9

Spezifikationen

- Thermische Daten**
- 17 Therm. Widerstand Gehäuse-Luft 8.25 K/W
 - 18 Therm. Widerstand Wicklung-Gehäuse 6.21 K/W
 - 19 Therm. Zeitkonstante der Wicklung 3.48 s
 - 20 Therm. Zeitkonstante des Motors 22.1 s
 - 21 Umgebungstemperatur -40...+100°C
 - 22 Max. Wicklungstemperatur +125°C
- Mechanische Daten (vorgespannte Kugellager)**
- 23 Grenzdrehzahl 12000 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, 15 mm ab Flansch 10.5 N

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**

Weitere Spezifikationen

- 29 Polpaarzahl 4
- 30 Anzahl Phasen 3
- 31 Motorgewicht 32 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

¹gerechnet ohne Sättigungseffekt (S. 61/168)

maxon Baukastensystem

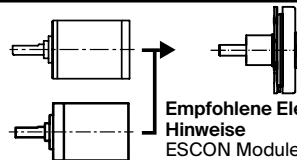
Details auf Katalogseite 38

Planetengetriebe

$\varnothing 22$ mm
0.5 - 1.0 Nm
Seite 374

Planetengetriebe

$\varnothing 22$ mm
0.5 - 2.0 Nm
Seite 377



Empfohlene Elektronik:

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