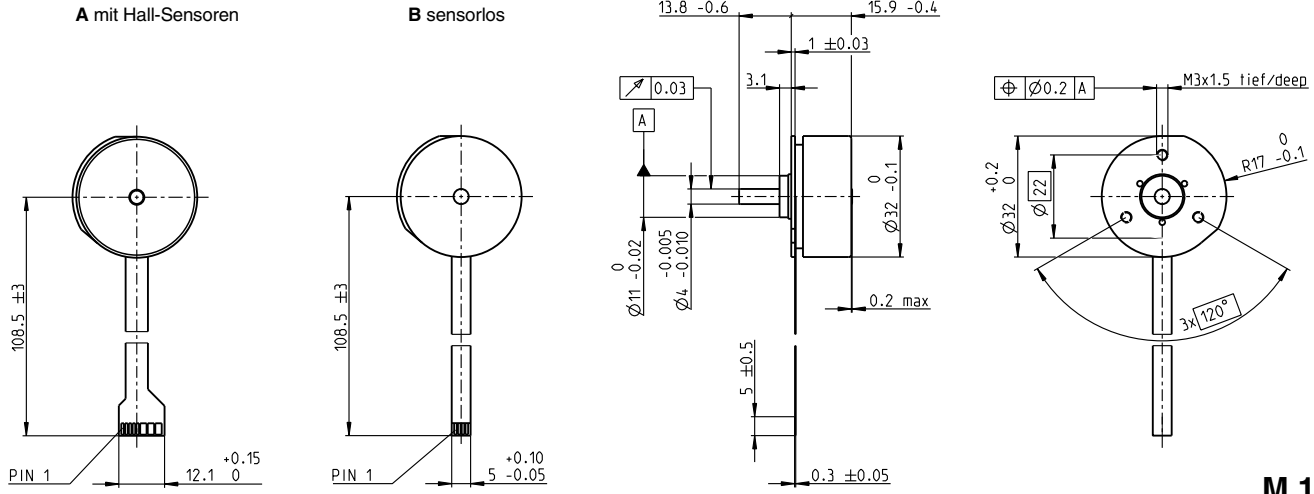


EC 32 flat $\varnothing 32$ mm, bürstenlos, 15 Watt



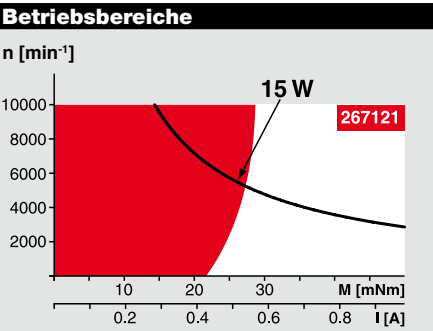
M 1:2

- 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	2090	2810	2760	2940
5 Nennmoment (max. Dauerdrehmoment)	mNm	24.6	25.1	25.5	24.7
6 Nennstrom (max. Dauerbelastungsstrom)	A	1.06	1	0.5	0.257
7 Anhaltmoment	mNm	70	84.1	85.8	84.1
8 Anlaufstrom	A	3.13	3.49	1.75	0.906
9 Max. Wirkungsgrad	%	72	73	74	73
Kenndaten					
10 Anschlusswiderstand Phase-Phase	Ω	2.87	3.43	13.7	53
11 Anschlussinduktivität Phase-Phase	mH	1.61	1.87	7.73	27.8
12 Drehmomentkonstante	mNm A ⁻¹	22.4	24.1	49	92.8
13 Drehzahlkonstante	min ⁻¹ V ⁻¹	427	397	195	103
14 Kennliniensteigung	min ⁻¹ mNm ⁻¹	54.9	56.6	54.5	58.7
15 Mechanische Anlaufzeitkonstante	ms	20.1	20.7	20	21.5
16 Rotorträgheitsmoment	gcm ²	35	35	35	35

Spezifikationen	
Thermische Daten	
17 Therm. Widerstand Gehäuse-Luft	9.04 KW ⁻¹
18 Therm. Widerstand Wicklung-Gehäuse	4.99 KW ⁻¹
19 Therm. Zeitkonstante der Wicklung	8.78 s
20 Therm. Zeitkonstante des Motors	100 s
21 Umgebungstemperatur	-40...+100°C
22 Max. Wicklungstemperatur	+125°C
Mechanische Daten (vorgespannte Kugellager)	
23 Grenzdrehzahl	10000 min ⁻¹
24 Axialspiel bei Axiallast < 5.0 N	0 mm
> 5.0 N	typ. 0.6 mm
25 Radialspiel	vorgespant
26 Max. axiale Belastung (dynamisch)	4.8 N
27 Max. axiale Aufpresskraft (statisch) (statisch, Welle abgestützt)	45 N
28 Max. radiale Belastung, 7.5 mm ab Flansch	1000 N
	5.5 N



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	46 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. 339	220300	220310

Stecker	Artikelnummer	Artikelnummer
Tyco	1-84953-1	84953-4
Molex	52207-1185	52207-0485
Molex	52089-1119	52089-0419

Stecker für Ausführung mit Hall-Sensoren:
FPC, 11-pol, Rastermass 1.0 mm, top contact style
Schaltbild für Hall-Sensoren siehe S. 31

maxon-Baukastensystem Übersicht Seite 20 - 25

Planetengetriebe
 $\varnothing 32$ mm
0.75 - 6 Nm
Seite 261/264

Stirnradgetriebe
 $\varnothing 38$ mm
0.1 - 0.6 Nm
Seite 269

Empfohlene Elektronik:

ESCON 36/3 EC	Seite 320
ESCON Module 50/5	321
ESCON 50/5	321
DECS 50/5	324
DEC Module 24/2	325
DEC Module 50/5	325
EPOS2 Module 36/2	330
EPOS2 24/2	330
EPOS3 70/10 EtherCAT	337
Hinweise	24