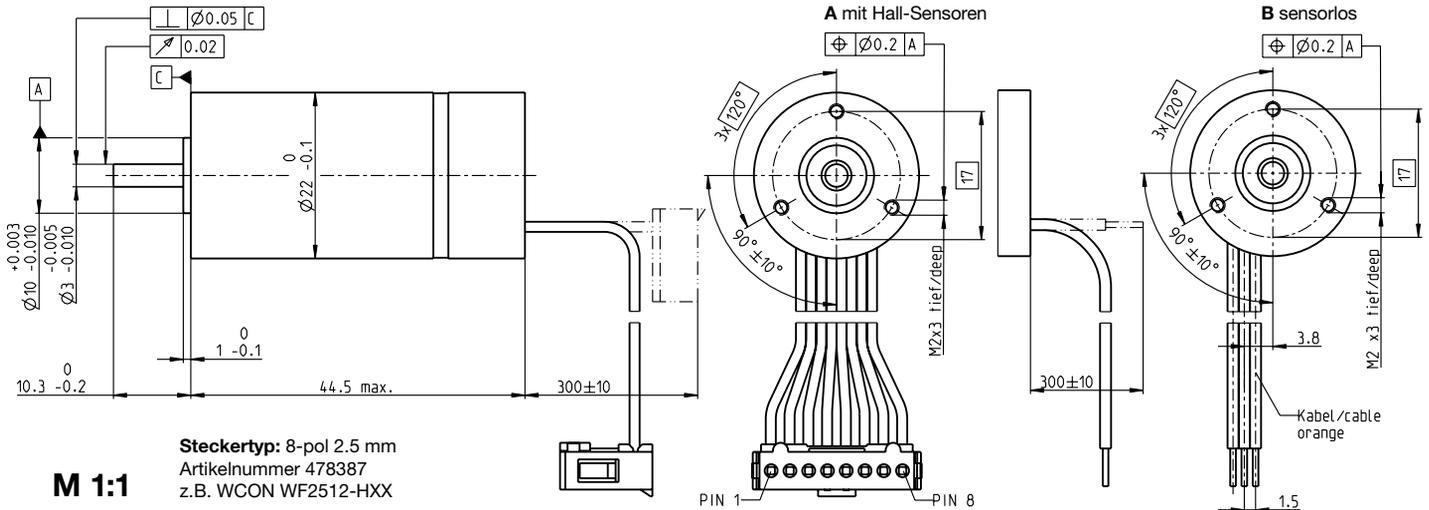


EC 22 Ø22 mm, bürstenlos, 40 Watt



M 1:1

Steckertyp: 8-pol 2.5 mm
 Artikelnummer 478387
 z.B. WCON WF2512-HXX

- Lagerprogramm
- Standardprogramm
- Sonderprogramm (auf Anfrage)

Artikelnummern

	386657	386658	386659	386660
A mit Hall-Sensoren				
B sensorlos	386661	386662	386663	386664

Motordaten

Werte bei Nennspannung		12	24	36	48
1 Nennspannung	V	12	24	36	48
2 Leerlaufdrehzahl	min ⁻¹	30400	35200	31600	34200
3 Leerlaufstrom	mA	238	144	83.3	69.3
4 Nenndrehzahl	min ⁻¹	26600	31800	28300	30900
5 Nennmoment (max. Dauerdrehmoment)	mNm	20.9	20.7	20.4	20.1
6 Nennstrom (max. Dauerbelastungsstrom)	A	5.75	3.29	1.95	1.56
7 Anhaltmoment	mNm	184	243	221	237
8 Anlaufstrom	A	49.1	37.4	20.4	17.7
9 Max. Wirkungsgrad	%	87	88	88	88
Kenndaten		0.244	0.641	1.76	2.71
10 Anschlusswiderstand Phase-Phase	Ω	0.244	0.641	1.76	2.71
11 Anschlussinduktivität Phase-Phase	mH	0.0182	0.0546	0.152	0.231
12 Drehmomentkonstante	mNm/A	3.75	6.49	10.8	13.3
13 Drehzahlkonstante	min ⁻¹ /V	2550	1470	882	716
14 Kennliniensteigung	min ⁻¹ /mNm	166	145	144	145
15 Mechanische Anlaufzeitkonstante	ms	4.16	3.64	3.6	3.64
16 Rotorträgheitsmoment	gcm ²	2.39	2.39	2.39	2.39

Spezifikationen

- Thermische Daten**
- 17 Therm. Widerstand Gehäuse-Luft 10 K/W
 - 18 Therm. Widerstand Wicklung-Gehäuse 2 K/W
 - 19 Therm. Zeitkonstante der Wicklung 4.85 s
 - 20 Therm. Zeitkonstante des Motors 278 s
 - 21 Umgebungstemperatur -20...+100°C
 - 22 Max. Wicklungstemperatur +155°C
- Mechanische Daten (vorgespannte Kugellager)**
- 23 Grenzdrehzahl 60 000 min⁻¹
 - 24 Axialspiel bei Axiallast < 4 N 0 mm
 - > 4 N max. 0.14 mm
 - 25 Radialspiel vorgespannt
 - 26 Max. axiale Belastung (dynamisch) 3.5 N
 - 27 Max. axiale Aufpresskraft (statisch) 45 N
 - (statisch, Welle abgestützt) 250 N
 - 28 Max. radiale Belastung, 5 mm ab Flansch 16 N

Weitere Spezifikationen

- 29 Polpaarzahl 1
- 30 Anzahl Phasen 3
- 31 Motorgewicht 85 g

Motordaten gemäss Tabelle sind Nenndaten.

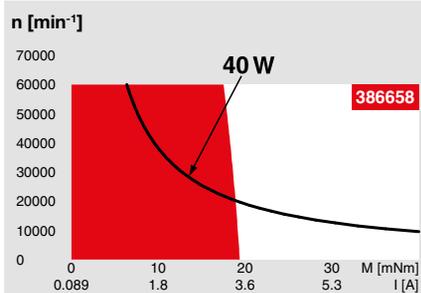
Anschlüsse A

- | | | |
|---------|------------------------------|-------|
| 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 |
- Schaltbild für Hall-Sensoren siehe S. 41

Anschlüsse B (Kabel AWG 24)

- | | |
|--------|-----------------|
| braun | Motorwicklung 1 |
| rot | Motorwicklung 2 |
| orange | Motorwicklung 3 |

Betriebsbereiche

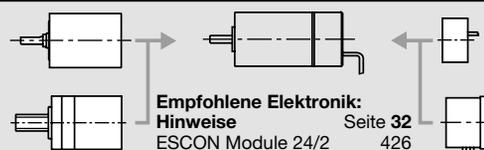


Legende

- 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

- 1 **Planetengetriebe**
 Ø22 mm
 0.5 - 3.4 Nm
 Seite 328/329
- 3 **Spindelgetriebe**
 Ø22 mm
 Seite 364/365



Empfohlene Elektronik: Hinweise

- | | | |
|-------------------------|----------|-----|
| ESCON Module 24/2 | Seite 32 | 426 |
| ESCON 36/3 EC | | 427 |
| ESCON Mod. 50/4 EC-S | | 427 |
| ESCON Module 50/5 | | 427 |
| ESCON 50/5, 70/10 | | 428 |
| DEC Module 24/2, 50/5 | | 430 |
| EPOS2 24/2, Module 36/2 | | 434 |
| EPOS2 24/5, 50/5, 70/10 | | 435 |
| EPOS2 P 24/5 | | 438 |
| EPOS4 Module/CB 50/5 | | 442 |
| MAXPOS 50/5 | | 447 |

Übersicht Seite 28-36

- für Typ A:**
Encoder MR
 128/256/512 Imp.,
 Seite 403
- für Typ B:**
Resolver
 auf Anfrage