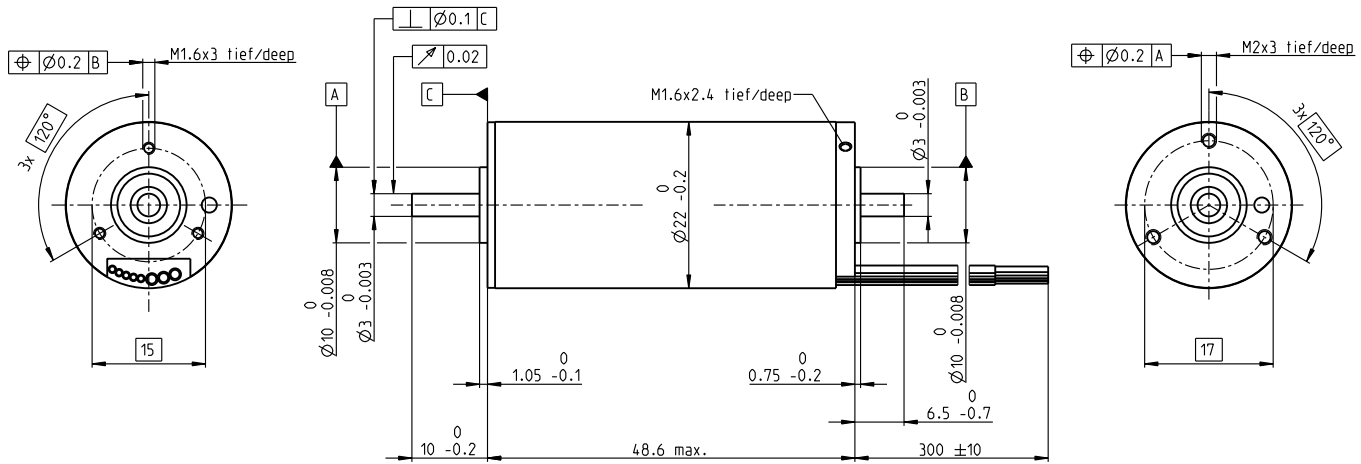


EC-4pole 22 Ø22 mm, bürstenlos, 90 Watt

High Power



M 1:1

EC-4pole

- Lagerprogramm
- Standardprogramm
- Sonderprogramm (auf Anfrage)

Artikelnummern					
323217	323218	323219	323220	327739	

Motordaten						
Werte bei Nennspannung						
1 Nennspannung	V	18	24	36	48	48
2 Leerlaufdrehzahl	min ⁻¹	16300	16300	16300	16300	6900
3 Leerlaufstrom	mA	218	164	109	81.8	20.7
4 Nenndrehzahl	min ⁻¹	14900	15000	14900	14900	5550
5 Nennmoment (max. Dauer Drehmoment)	mNm	43.7	45.1	43.7	42.6	43.9
6 Nennstrom (max. Dauerbelastungsstrom)	A	4.32	3.34	2.16	1.58	0.679
7 Anhaltmoment	mNm	588	639	612	586	234
8 Anlaufstrom	A	55.8	45.5	29.1	20.9	3.55
9 Max. Wirkungsgrad	%	88	89	88	88	85
Kenndaten						
10 Anschlusswiderstand Phase-Phase	Ω	0.323	0.527	1.24	2.3	13.5
11 Anschlussinduktivität Phase-Phase	mH	0.0283	0.0503	0.113	0.201	1.11
12 Drehmomentkonstante	mNm/A	10.5	14	21.1	28.1	66
13 Drehzahlkonstante	min ⁻¹ /V	907	680	453	340	145
14 Kennliniensteigung	min ⁻¹ /mNm	27.8	25.5	26.7	27.9	29.7
15 Mechanische Anlaufzeitkonstante	ms	1.61	1.48	1.55	1.62	1.72
16 Rotorträgheitsmoment	gcm ²	5.54	5.54	5.54	5.54	5.54

Spezifikationen	Betriebsbereiche	Legende	
Thermische Daten			
17 Therm. Widerstand Gehäuse-Luft	12.2 K/W	<p>n [min⁻¹]</p> <p>90 W</p> <p>323218</p> <p>30000</p> <p>25000</p> <p>20000</p> <p>15000</p> <p>10000</p> <p>5000</p> <p>0</p> <p>0 20 40 60 80 M [mNm]</p> <p>0.089 1.7 3.3 4.9 6.5 I [A]</p> <p>■ Dauerbetriebsbereich</p> <p>■ Dauerbetriebsbereich bei reduziertem therm. Widerstand R_{th2} 50%</p> <p>□ Kurzzeitbetriebsbereich</p> <p>— Typenleistung</p>	
18 Therm. Widerstand Wicklung-Gehäuse	1.19 K/W		
19 Therm. Zeitkonstante der Wicklung	5.12 s		
20 Therm. Zeitkonstante des Motors	482 s		
21 Umgebungstemperatur	-20...+100°C		
22 Max. Wicklungstemperatur	+155°C		
Mechanische Daten (vorgespannte Kugellager)			
23 Grenzdrehzahl	25000 min ⁻¹		
24 Axialspiel bei Axiallast < 3.0 N	0 mm		
> 3.0 N	0.14 mm		
25 Radialspiel	vorgespannt		
26 Max. axiale Belastung (dynamisch)	4 N		
27 Max. axiale Aufpresskraft (statisch)	53 N		
(statisch, Welle abgestützt)	1000 N		
28 Max. radiale Belastung, 5 mm ab Flansch	16 N		

maxon Baukastensystem		Details auf Katalogseite 36	
29 Polpaarzahl	2		Encoder 16 EASY 128 - 1024 Imp., 3 Kanal Seite 449 Encoder 16 EASY XT 128 - 1024 Imp., 3 Kanal Seite 451 Encoder 16 EASY Absolute 4096 Schritte, Single Turn Seite 453 Encoder 16 EASY Absolute XT 4096 Schritte, Single Turn Seite 455 Encoder 16 RIO 1024 - 32768 Imp., 3 Kanal Seite 466 Encoder AEDL 5810 1024 - 5000 Imp., 3 Kanal Seite 469 Encoder HEDL 5540 500 Imp., 3 Kanal Seite 475
30 Anzahl Phasen	3		
31 Motorgewicht	125 g		
Motordaten gemäss Tabelle sind Nenndaten.		Empfohlene Elektronik: Hinweise Seite 36 ESCON 36/3 EC 487 ESCON Module 50/5 487 ESCON Mod. 50/4 EC-S 487 ESCON 50/5 489 ESCON 70/10 489 DEC Module 50/5 491 EPOS4 Micro 24/5 495 EPOS4 Mod./Comp. 50/5 496 EPOS4 Comp. 24/5 3-axes 497 EPOS4 50/5 501 EPOS2 P 24/5 504	
Anschlüsse Motor (Kabel AWG 20)			
rot	Motorwicklung 1		
weiss	Motorwicklung 3		
schwarz	Motorwicklung 2		
Anschlüsse Sensoren (Kabel AWG 26)			
rot/grau	Hall-Sensor 1		
schwarz/grau	Hall-Sensor 2		
weiss/grau	Hall-Sensor 3		
grün	V _{Hall} 3...24 VDC		
blau	GND		
Schaltbild für Hall-Sensoren siehe S. 47			