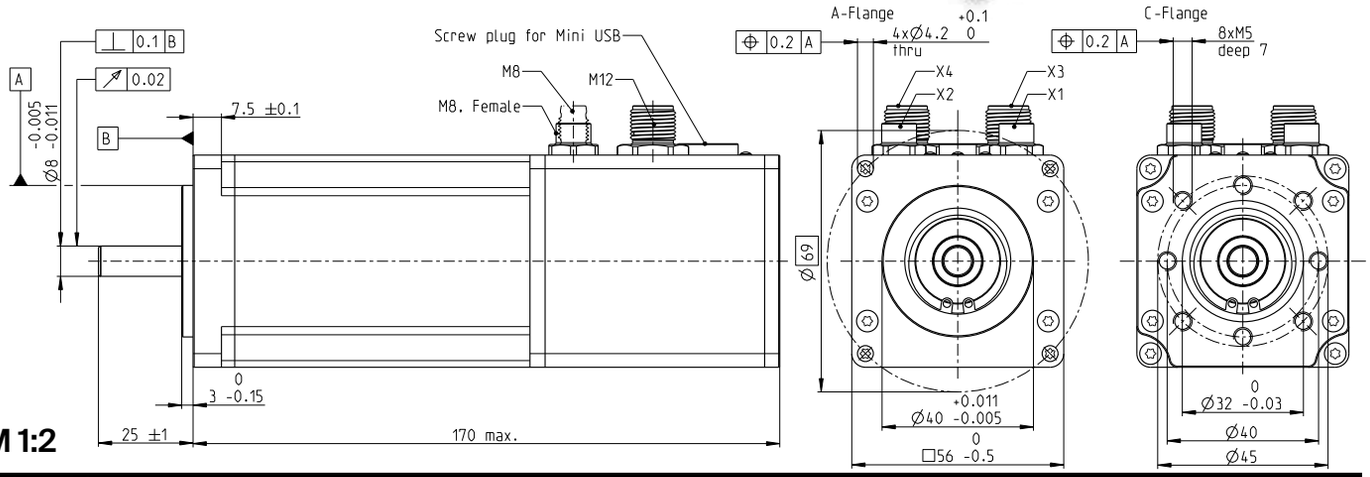
IDX 56 L mit integrierter Elektronik

Antrieb mit Positionier-/Drehzahlsteuerung

NEW

Eckdaten: 283/308 W, 794 mNm, 6000 min^{-1}



M 1:2

	Antriebsdaten (provisorisch)			
1_	Nominale Versorgungsspannung	V	24	48
2_	Nenndrehzahl	min^{-1}	2750	3500
3_	Nennmoment bei 25°C (max. Dauerdrehmoment)	mNm	794	779
4_	Nennmoment bei 40°C (max. Dauerdrehmoment)	mNm	704	690
5_	Nennspeisestrom bei 25°C	A	11.2	6.7
6_	Nennspeisestrom bei 40°C	A	10	6.0
7_	Maximaldrehzahl bei Nennspannung	min^{-1}	3090	4915
8_	Maximal zulässige Antriebsdrehzahl	min^{-1}	6000	5000
9_	Maximales Drehmoment (kurzzeitig)	mNm	1596	1997
10_	Maximaler Versorgungsstrom (kurzzeitig)	A	24	24
11_	Rotorträgheitsmoment des Antrieb	gcm^2	265	265
12_	Nenn-Betriebsspannung + V_{CC}	V	12..48	12..48
13_	Hochlaufzeit bis Maximaldrehzahl	ms	5.4	6.9

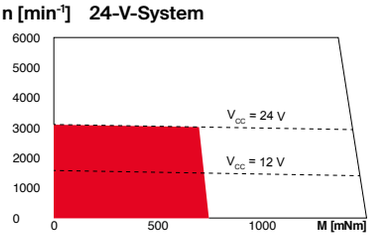
	Thermische Daten		
14_	Therm. Widerstand Gehäuse-Luft	K/W	2.01
15_	Therm. Widerstand Wicklung-Gehäuse	K/W	0.76
16_	Therm. Zeitkonstante der Wicklung	s	20.1
17_	Therm. Zeitkonstante des Antriebs	s	1450
18_	Umgebungstemperatur	°C	-20...+85
	Mechanische Daten		
19_	Axialspiel	mm	0.14
	Vorspannung	N	21
	Kraftrichtung		Zug
20_	Radialspiel		vorgespannt
21_	Max. axiale Belastung (dynamisch)	N	12
22_	Max. axiale Aufpresskraft (statisch)	N	150
23_	Max. radiale Belastung [mm ab Flansch]	N	110 [12.5]

	Weitere Spezifikationen		
24_	Gewicht des Antriebs	g	1445
25_	Typischer Geräuschpegel [min^{-1}]	dBA	58 [4000]
	Encoder: Schritte pro Umdrehung		4096

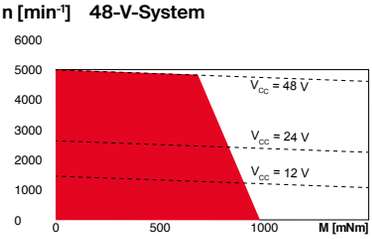
Versorgung	M12, male 5-polig, L-kodiert
I/O's	M12, male 12-polig, A-kodiert
CANopen-Eingang	M8, male 5-polig, B-kodiert
CANopen-Ausgang	M8, female 5-polig, B-kodiert
EtherCAT-Eingang	M8, female 4-polig, A-kodiert
EtherCAT-Ausgang	M8, female 4-polig, A-kodiert

Betriebsbereiche

n [min^{-1}] 24-V-System



n [min^{-1}] 48-V-System



■ Dauerbetriebsbereich
□ Kurzzeitbetriebsbereich

maxon Baukastensystem Details auf Katalogseite 32

maxon gear	Stufen [opt.]	maxon brake
354_GPX 52 A/UP	1–3	AB 34
355_GPX 52 LN	1–3	

Konfiguration

Motorflansch: A-Flansch / C-Flansch
Schnittstellen: CANopen / EtherCAT