

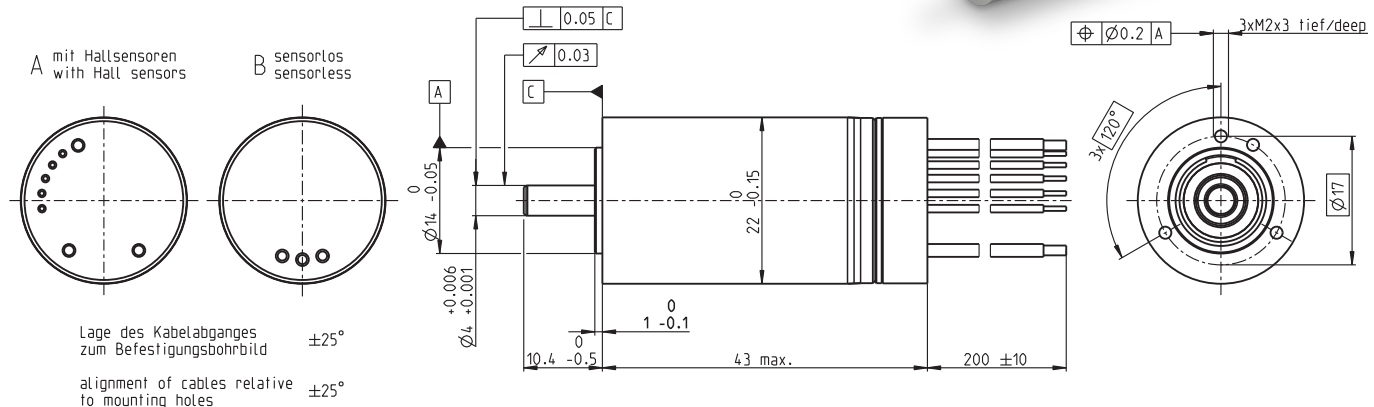
ECX TORQUE 22 M bürstenlos BLDC-Motor Ø22 mm

NEW

Eckdaten: 30/43 W, 32.4 mNm, 16 000 min⁻¹



ECX TORQUE



M 1:1

Motordaten

1. Nennspannung	V	18	24	36	48
2. Leerlaufdrehzahl	min ⁻¹	14300	15300	15100	13000
3. Leerlaufstrom	mA	175	145	94.8	56.5
4. Nenndrehzahl	min ⁻¹	12200	13100	12900	10900
5. Nennmoment (max. Dauerdrehmoment)	mNm	29.4	28.6	29.7	32.4
6. Nennstrom (max. Dauerbelastungsstrom)	A	2.41	1.88	1.28	0.885
7. Anhaltmoment	mNm	439	466	494	461
8. Anlaufstrom	A	371	315	21.9	13.2
9. Max. Wirkungsgrad	%	86.9	87.1	87.4	87.5
10. Anschlusswiderstand	Ω	0.486	0.763	1.64	3.63
11. Anschlussinduktivität	mH	0.274	0.428	0.988	2.38
12. Drehmomentkonstante	mNm/A	11.8	14.8	22.5	34.9
13. Drehzahlkonstante	min ⁻¹ /V	806	645	424	273
14. Kennliniensteigung	min ⁻¹ /mNm	33.1	33.2	31	28.4
15. Mechanische Anlaufzeitkonstante	ms	0.596	0.599	0.558	0.512
16. Rotorträgheitsmoment	gcm ²	1.72	1.72	1.72	1.72

Thermische Daten

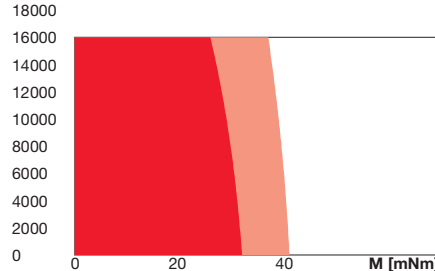
17. Therm. Widerstand Gehäuse-Luft	K/W	15.7
18. Therm. Widerstand Wicklung-Gehäuse	K/W	4.48
19. Therm. Zeitkonstante der Wicklung	s	18.4
20. Therm. Zeitkonstante des Motors	s	644
21. Umgebungstemperatur	°C	-40...+100
22. Max. Wicklungstemperatur	°C	155

Mechanische Daten Kugellager

23. Grenzdrehzahl	min ⁻¹	16 000
24. Axialspiel	mm	0...0.24
Vorspannung	N	4.0
Kraftrichtung		Zug
25. Radialspiel		vorgespannt
26. Max. axiale Belastung (dynamisch)	N	4.0
27. Max. axiale Aufpresskraft (statisch)	N	110
(Welle abgestützt)	N	
28. Max. radiale Belastung [mm ab Flansch]	N	22 [5]

Betriebsbereiche

n [min⁻¹] Wicklung 24 V



- Dauerbetriebsbereich
- Dauerbetriebsbereich bei reduziertem therm. Widerstand R_{th2} 50%
- Kurzzeitbetriebsbereich

Weitere Spezifikationen

29. Polpaarzahl	4	maxon gear	Stufen [opt.]	maxon sensor	Details auf Katalogseite 32
30. Anzahl Phasen	3	339_GPX 22 A/C	1-2	für Motor Typ A:	maxon motor control
31. Motorgewicht	g	340_GPX 22 LN/LZ	1-2	442_ENX 22 EASY INT	486_ESCON Module 24/2
32. Typischer Geräuschpegel [min ⁻¹]	dBA	341_GPX 22 HP	2-3	für Motor Typ B:	487_ESCON 36/3 EC
		342_GPX 22 UP	1-4	442_ENX 22 EASY INT Abs.	487_ESCON Module 50/4 EC-S
		344_GPX 26 A/C	3		489_ESCON 50/5
		345_GPX 26 LN/LZ	3		491_DEC Module 24/2, 50/5
		346_GPX 26 HP	4		495_EPOS4 Micro 24/5
					496_EPOS4 Module/Comp. 50/5
					504_EPOS2 P 24/5

Anschlüsse A und B, Motor (Kabel AWG 18)

rot	Motorwicklung 1
schwarz	Motorwicklung 2
weiss	Motorwicklung 3

Anschlüsse A, Sensoren (Kabel AWG 26)

orange	V _{CC} 5 ±0.5 V
blau	GND
gelb	Hall-Sensor 1
braun	Hall-Sensor 2
grau	Hall-Sensor 3

Ausgangssignale: CMOS-kompatible Push-Pull-Stufe. Kein Pull-up-Widerstand erforderlich. Hall-Signale werden durch EASY-INT-Sensor generiert. In Kombination mit dem ENX EASY INT fallen die Anschlüsse orange (V_{CC}) und blau (GND) weg.

Anschlüsse Temperatursensor (Kabel AWG 26)

violett	NTC
violett	NTC
Widerstand 25°C: 10 kOhm ±5%, beta (25-85°C): 3434 K	

Konfiguration

Flansch vorne: Gewindebohrungen/Zentralgewinde
Flansch hinten: Kunststoffring/Aussengewinde
Welle vorne: Länge/Durchmesser
Elektrischer Anschluss: Kabellänge/Pin-Anschluss/Stecker
Temperatursensor: Ohne/NTC-Thermistor

Für die Konfiguration Pin-Anschluss zusammen mit Aussengewinde sind passende Stecker und Anschlusskabel verfügbar: siehe Katalog, Kapitel Accessories.

xdrives.maxongroup.com