

DC Motor Ø 40

1.13.046.XXX



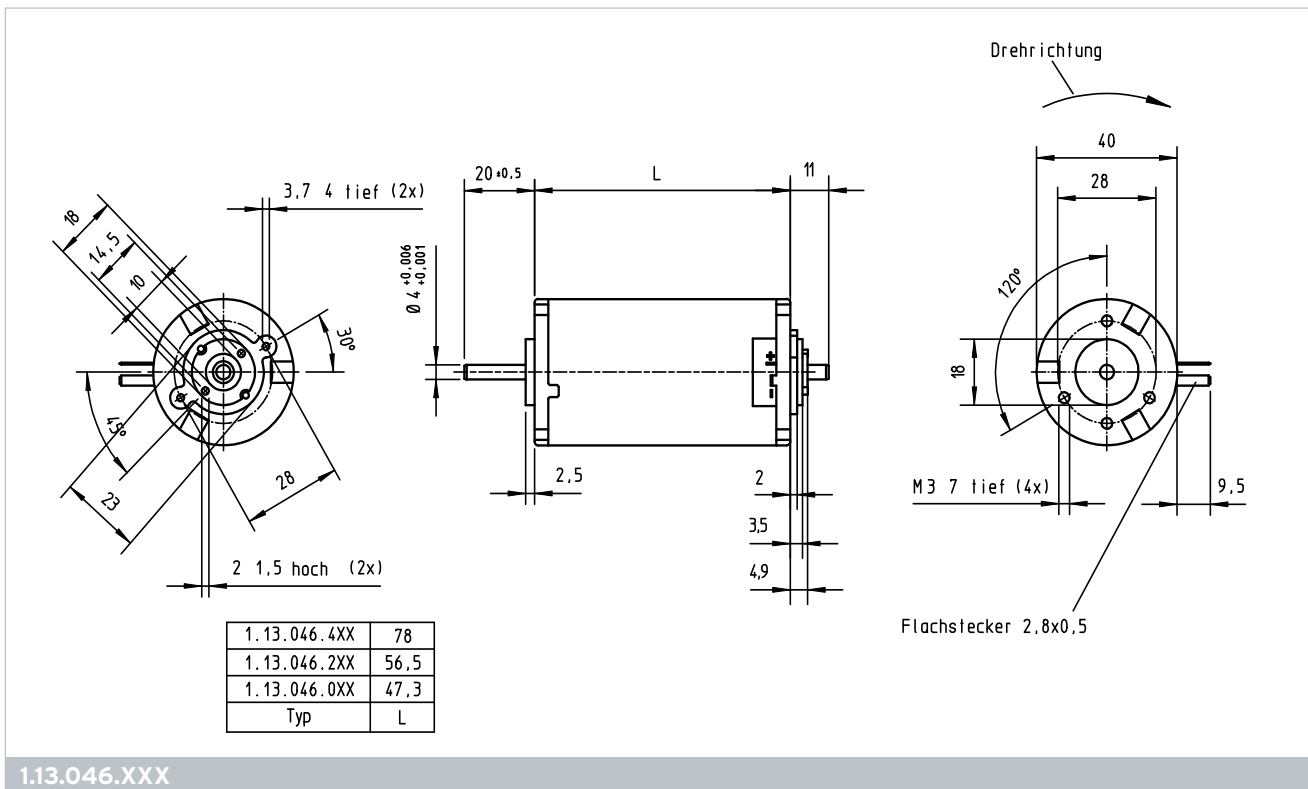
Aufbau	
Kollektor	Kupfer / 7-teilig
Grundentstörung	2 Drosseln
Isolierstoffklasse	Wicklung H, ansonsten A
Schutzart	IP40
Kommutierung	Kohlebürsten
Anker	geschränkte Nut
Magnetsystem	Permanentmagneten, 2-polig
Motorlager	2 vorgespannte Kugellager
Gehäuse	Stahl, korrosionsgeschützt
Lagerschilde	kollektorseitig Kunststoff abtriebsseitig Zinkdruckguss

Baureihe 1.13.046.XXX		403		404	
Nenndaten*					
Spannung	U	V	12	24	
Leistung	P_N	W	19	19	
Drehmoment	M_N	mNm	60	60	
Drehzahl	n_N	min^{-1}	3.000	3.000	
Strom	I_N	A	2,4	1,2	
Leerlaufdaten*					
Drehzahl	n_o	min^{-1}	3.800	3.800	
Strom	I_o	A	0,30	0,15	
Anlaufdaten*					
Anlaufmoment	M_H	mNm	290	290	
Anlaufstrom	I_H	A	10	5,2	
Leistungsdaten*					
max. Abgabeleistung	P_{max}	W	29	29	
max. Dauerdrehmoment	M_{max}	mNm	45	45	
Motorparameter*					
Gewicht	G	g	440	440	
Läuferträgheitsmoment	J	gcm^2	64	64	
Anschlusswiderstand	R	Ohm	1,2	4,3	
Mech. Zeitkonstante	τ_m	ms	9	9	
Elektr. Zeitkonstante	τ_e	ms	0,8	0,8	
Drehzahregelkonstante	R_m	$\text{min}^{-1}/\text{mNm}$	13	13	
Drehmomentkonstante	k_M	mNm/A	29	58	
Thermischer Widerstand	R_{th1}	K/W	6	6	
Thermischer Widerstand	R_{th2}	K/W	7	7	
Axialspiel		mm	< 0,01	< 0,01	
Drehrichtung			bidirektional		

Einsatzbedingungen

Temperaturbereich	T	°C	-10 - +70
Axialkraft	F_A	N	20
Radialkraft, 15mm ab Anschraubfläche	F_R	N	80

* bezogen auf 25° C



Kundenspezifische Ausführungen

Folgende Modifikationen sind nach Absprache möglich:

- ▶ Anbau eines Drehgebers, z.B. Encoder
- ▶ Einbau von Entstörbauteilen wie z.B. Kondensatoren
- ▶ Drehzahlanpassung durch Wicklungsänderung
- ▶ Änderung des Wellenüberstandes auf beiden Seiten
- ▶ Änderung der Wellenkontur z.B. Anbringung einer Abflachung oder Nut
- ▶ Montage eines Abtriebskörpers z.B. Zahnrad, Schnecke, Schwungmasse usw.
- ▶ Montage von Adaptern und Befestigungsblechen