

# Bürstenlose DC-Getriebemotoren

## 4-Pol-Technologie

100 mNm

### Serie 2622 ... B

Werte bei 22°C und Nennspannung		2622 S	006 B	012 B	
1	Nennspannung	$U_N$	6	12	V
2	Anschlusswiderstand, Phase-Phase	$R$	6,97	28,2	$\Omega$
3	Wirkungsgrad, max.	$\eta_{max}$	79	79	%
4	Leerlaufdrehzahl	$n_o$	6 400	6 400	$\text{min}^{-1}$
5	Leerlaufstrom, typ.	$I_o$	0,01	0,005	A
6	Anhaltemoment	$M_H$	7,543	7,453	mNm
7	Reibungsdrehmoment, statisch	$C_o$	0,035	0,035	mNm
8	Reibungsdrehmoment, dynamisch	$C_v$	$8,85 \cdot 10^{-6}$	$8,85 \cdot 10^{-6}$	$\text{mNm}/\text{min}^{-1}$
9	Drehzahlkonstante	$k_n$	1 085	543	$\text{min}^{-1}/\text{V}$
10	Generator-Spannungskonstante	$k_E$	0,922	1,842	$\text{mV}/\text{min}^{-1}$
11	Drehmomentkonstante	$k_M$	8,8	17,6	$\text{mNm}/\text{A}$
12	Stromkonstante	$k_I$	0,114	0,057	$\text{A}/\text{mNm}$
13	Steigung der n-M-Kennlinie	$\Delta n/\Delta M$	859	870	$\text{min}^{-1}/\text{mNm}$
14	Anschlussinduktivität, Phase-Phase	$L$	486	1 945	$\mu\text{H}$
15	Mechanische Anlaufzeitkonstante	$\tau_m$	71	72	ms
16	Rotorträgheitsmoment	$J$	7,9	7,9	$\text{gcm}^2$
17	Winkelbeschleunigung	$\alpha_{max}$	9	9	$\cdot 10^3 \text{rad}/\text{s}^2$
18	Wärmewiderstände	$R_{th1} / R_{th2}$	33 / 27		K/W
19	Thermische Zeitkonstante	$\tau_{w1} / \tau_{w2}$	23,6 / 222		s

### Integriertes Getriebe

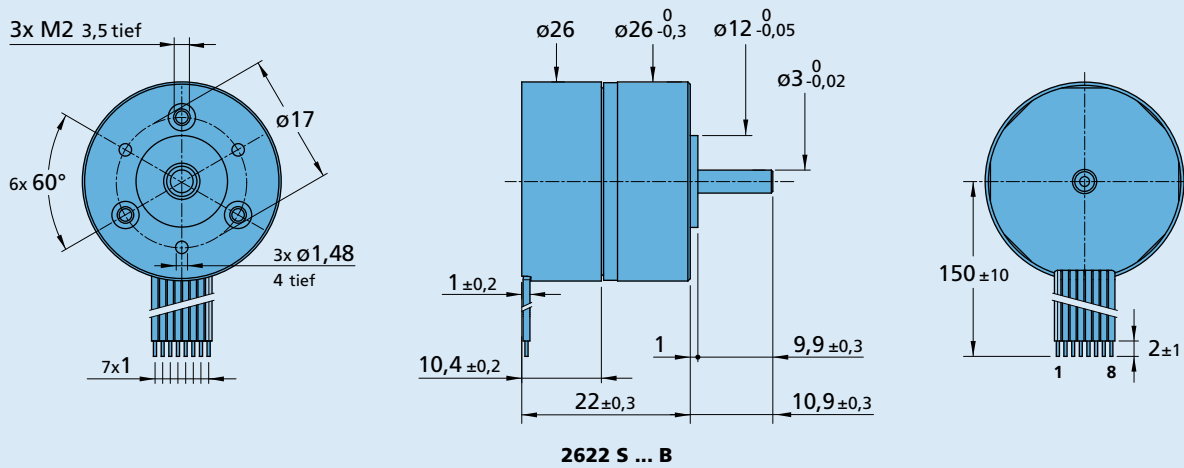
Gehäusewerkstoff		Kunststoff	
Zahnradwerkstoff		Metall	
Getriebeispiel unbelastet	$\leq$	4	°
Abtriebswellenlager		Kugellager	
Maximal zulässige Wellenbelastung:			
– radial (5 mm vom Befestigungsflansch)	$\leq$	15	N
– axial	$\leq$	5	N
Maximale Aufpresskraft	$\leq$	10	N
Wellenspiel:			
– radial (5 mm vom Befestigungsflansch)	$\leq$	0,03	mm
– axial	$\leq$	0,25	mm
Betriebstemperaturbereich		– 25 ... + 80	°C

### Technische Daten

Untersetzungs- verhältnis (gerundet)	Abtriebs- drehzahl bis $n_{max}$ $\text{min}^{-1}$	Gewicht mit Motor g	Drehmoment		Drehsinn der Welle (reversibel)	Wirkungs- grad %
			Dauer- betrieb $M_{max}$ mNm	Kurzzeit- betrieb $M_{max}$ mNm		
8 : 1	635	25	9	30	=	81
22 : 1	223	26	23	75	$\neq$	73
33 : 1	151	26	30	100	=	60
112 : 1	44	27	93	180	$\neq$	59
207 : 1	24	27	100	180	=	53
361 : 1	14	27	100	180	=	53
814 : 1	6	28	100	180	=	43
1 257 : 1	4	29	100	180	=	43

Hinweis: Abtriebsdrehzahl bei Eingangsdrehzahl 5 000  $\text{min}^{-1}$ . Basismotor 2610 ... B.

## Maßzeichnung



## Optionen, Kabel- und Anschlussinformationen

Beispiel zur Produktkennzeichnung: **2622S006B-4082**

Option	Ausführung	Beschreibung	Anschlüsse																		
4082	Temperaturbereich	Erweiterter Temperaturbereich (-40° ... +85°C)	<table border="1"> <thead> <tr> <th>Nr.</th> <th>Funktion</th> </tr> </thead> <tbody> <tr><td>1</td><td>Phase C</td></tr> <tr><td>2</td><td>Phase B</td></tr> <tr><td>3</td><td>Phase A</td></tr> <tr><td>4</td><td>GND</td></tr> <tr><td>5</td><td>U<sub>DD</sub> (+5V)</td></tr> <tr><td>6</td><td>Hallsensor C</td></tr> <tr><td>7</td><td>Hallsensor B</td></tr> <tr><td>8</td><td>Hallsensor A</td></tr> </tbody> </table> <p><b>Standard Kabel</b>                      PVC Mantel                      8 Litzen, AWG 28                      Raster 1 mm, Enden verzinkt</p>	Nr.	Funktion	1	Phase C	2	Phase B	3	Phase A	4	GND	5	U <sub>DD</sub> (+5V)	6	Hallsensor C	7	Hallsensor B	8	Hallsensor A
Nr.	Funktion																				
1	Phase C																				
2	Phase B																				
3	Phase A																				
4	GND																				
5	U <sub>DD</sub> (+5V)																				
6	Hallsensor C																				
7	Hallsensor B																				
8	Hallsensor A																				

## Kombinatorik

Präzisionsgetriebe / Spindeln	Encoder	Steuerungen	Leitungen / Zubehör
		SC 1801 P SC 1801 S	Unser umfangreiches Zubehöriteilangebot entnehmen Sie bitte dem Kapitel "Zubehör".