

Bürstenlose DC-Flachmotoren

Außenläufer Technologie, mit Gehäuse

112 mNm
60 W

Serie 4221 ... BXT H

Werte bei 22°C und Nennspannung	4221 G	018 BXT H	024 BXT H	048 BXT H	
1 Nennspannung	U_N	18	24	48	V
2 Anschlusswiderstand, Phase-Phase	R	0,46	0,74	2,6	Ω
3 Wirkungsgrad, max.	η_{max}	88	87	88	%
4 Leerlaufdrehzahl	n_0	5 710	6 040	6 070	min ⁻¹
5 Leerlaufstrom, typ. (bei Wellen \varnothing 5 mm)	I_0	0,177	0,139	0,103	A
6 Anlaufdrehmoment	M_A	1 170	1 220	1 390	mNm
7 Drehzahlkonstante	k_n	320	253	127	min ⁻¹ /V
8 Generator-Spannungskonstante	k_E	3,13	3,95	7,87	mV/min ⁻¹
9 Drehmomentkonstante	k_M	29,8	37,7	75,2	mNm/A
10 Stromkonstante	k_I	0,0335	0,0265	0,0133	A/mNm
11 Steigung der n-M-Kennlinie	$\Delta n/\Delta M$	4,93	4,97	4,4	min ⁻¹ /mNm
12 Anschlussinduktivität, Phase-Phase	L	396	664	2 550	μ H
13 Mechanische Anlaufzeitkonstante	τ_m	3,56	3,59	3,18	ms
14 Rotorträgheitsmoment	J	69	69	69	gcm ²
15 Winkelbeschleunigung	α_{max}	169	177	201	$\cdot 10^3$ rad/s ²
16 Betriebstemperaturbereich:					
– Motor		-40 ... +100			°C
– Wicklung, max. zulässig		+125			°C
17 Wellenlagerung		Kugellager, vorgespannt			
18 Wellenbelastung, max. zulässig:					
– für Wellendurchmesser		5			mm
– radial bei 3 000 min ⁻¹ (5 mm vom Flansch)		25			N
– axial bei 3 000 min ⁻¹ (Druck- / Zugbelastung)		4			N
– axial im Stillstand (Druck- / Zugbelastung)		50			N
19 Wellenspiel:					
– radial	\leq	0,015			mm
– axial	$=$	0			mm
20 Masse		142			g
21 Drehrichtung		reversibel, ansteuerungsbedingt			
22 Drehzahl bis	n_{max}	10 000			min ⁻¹
23 Polpaarzahl		7			
24 Hallsensoren		digital			
25 Magnetmaterial		NdFeB			
Nennwerte für Dauerbetrieb					
26 Nenn Drehmoment	M_N	102	112	107	mNm
27 Nennstrom (thermisch zulässig)	I_N	3,33	2,87	1,39	A
28 Nennzahl	n_N	3 980	4 380	4 700	min ⁻¹
29 Nennsteigung der n-M-Kennlinie	$\Delta n/\Delta M$	17	14,8	12,8	min ⁻¹ /mNm

Hinweis: Nennwerte gelten für Nennspannung bei Umgebungstemperatur 22°C.

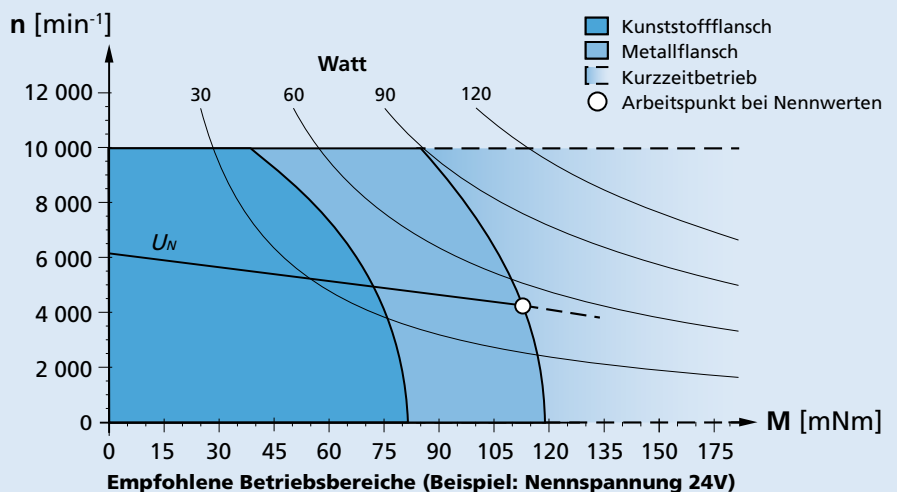
Hinweise:

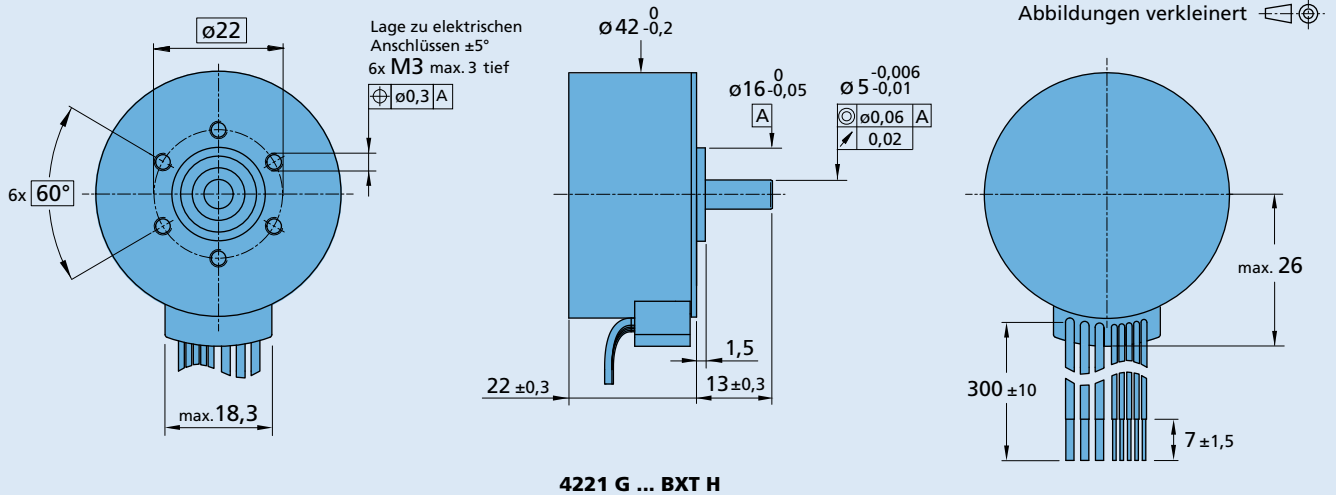
Angegeben ist der Bereich der möglichen Arbeitspunkte der Antriebe bei einer Umgebungstemperatur von 22°C.

Das Diagramm beschreibt die empfohlenen Drehzahlbereiche in Abhängigkeit vom Wellendrehmoment.

Die Darstellung beinhaltet sowohl die Montage am Kunststoff- als auch am Metallflansch. (Montageart: IM B 5)

Die Nennspannungsgerade beschreibt die bei Nennspannung maximal erreichbaren Arbeitspunkte. Arbeitspunkte oberhalb dieser Gerade benötigen eine Versorgungsspannung $U_{mot} > U_N$.



Maßzeichnung

Optionen, Kabel- und Anschlussinformationen

 Beispiel zur Produktkennzeichnung: **4221G018BXTH-3830**

Option	Ausführung	Beschreibung	Anschlüsse		
			Nr.	Funktion	Farbe
3830	Stecker 	Standard Kabel mit Steckverbinder MOLEX Microfit 3.0, 43025-0800, empfohlener Gegenstecker 43020-0800	1	Phase C	gelb
			2	Phase B	orange
			3	Phase A	braun
			4	GND	schwarz
			5	U _{DD} (+5V)	rot
			6	Hallsensor C	grau
			7	Hallsensor B	blau
			8	Hallsensor A	grün
			Standard Kabel		
			Einzellitzen in PVC,		
			AWG 20, Phase A/B/C		
			AWG 26, Hall A/B/C, UDD, GND		

Kombinatorik

Präzisionsgetriebe / Spindeln	Encoder	Steuerungen	Leitungen / Zubehör
32A	IE3-1024	SC 2804 S	Bremsen MBZ, nur in Kombination mit dem Encoder IEF3(L) erhältlich.
38/1	IE3-1024 L	SC 5004 P	
38/1 S	IEF3-4096	SC 5008 S	Unser umfangreiches Zubehörteileangebot entnehmen Sie bitte dem Kapitel „Zubehör“.
38/2	IEF3-4096 L	MC 5004 P	
38/2 S	IER53-500	MC 5005 S	
42GPT	IER53-500 L		
	IER3-10000		
	IER3-10000 L		