

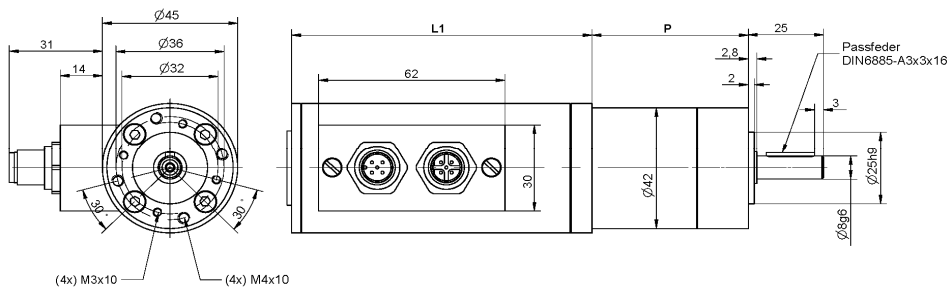
Motortyp XBP045xxx-01

Bürstenloser Gleichstrommotor mit Planetengetriebe
Nennspannung 24V

Motortyp XBP045xxx-03

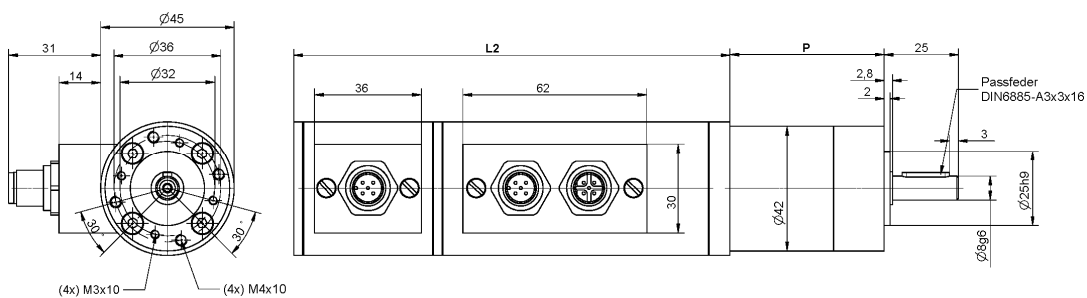
Bürstenloser Gleichstrommotor mit Planetengetriebe
+ Encoder 2x500 Impulse+Null
Nennspannung 24V

XBP045xxx-01



nicht maßstabsgetreu!

XBP045xxx-03

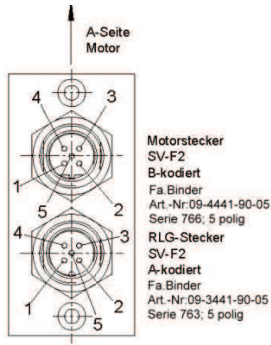


nicht maßstabsgetreu!

xx	P mm	i	genauer Getr.-Bruch	n [U/min]	XBP0450xx-01	XBP0451xx-01	XBP0452xx-01	XBP0450xx-03	XBP0451xx-03	XBP0452xx-03
					L1= 80mm	L1= 100mm	L1= 120mm	L2= 127mm	L2= 147mm	L2= 167mm
00	39	3,70	63 / 17	986	M_h 0,15 Nm	M_h 0,30 Nm	M_h 0,59 Nm	M_h 0,15 Nm	M_h 0,30 Nm	M_h 0,59 Nm
04	52	13,73	3969 / 289	266	0,51	1,03	2,06	0,51	1,03	2,06
06		18,36	900 / 49	199	0,69	1,38	2,75	0,69	1,38	2,75
07		19,20	3591 / 44	190	0,72	1,44	2,88	0,72	1,44	2,88
09		25,01	1701 / 68	146	0,94	1,88	3,75	0,94	1,88	3,75
14	65	50,89	250047 / 4913	72	1,78	3,56	7,12	1,78	3,56	7,12
15		58,85	17010 / 289	62	2,06	4,12	8,24	2,06	4,12	8,24
16		68,06	8100 / 119	54	2,38	4,76	9,53	2,38	4,76	9,53
17		71,16	226223 / 3179	51	2,49	4,98	9,96	2,49	4,98	9,96
19		92,70	107163 / 1156	39	3,24	6,49	12,98	3,24	6,49	12,98
21		99,50	204687 / 2057	37	3,48	6,97	13,93	3,48	6,97	13,93
22		107,20	3645 / 34	34	3,75	7,50	15	3,75	7,50	15
25		129,62	96957 / 847	28	4,54	9,07	15	4,54	9,07	15
28	168,84	45927 / 272	22	5,91	11,82	15	5,91	11,82	15	

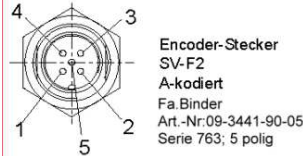
Steckerbelegung 2xSV-F2 BL

- | | |
|-------------------|---------|
| 1) = Motorphase C | (blau) |
| 2) = Motorphase B | (braun) |
| 3) = Motorphase A | (rot) |
| 4) = NC | |
| 5) = NC | |
| | |
| 1) = Sensor +Vc | (rot) |
| 2) = Sensor Gnd | (blau) |
| 3) = Sensor A | (grün) |
| 4) = Sensor B | (gelb) |
| 5) = Sensor C | (weiß) |



Steckerbelegung SV-F2 IHP9 3K

- | | |
|-------------|--------|
| 1) = +Vc | (rot) |
| 2) = Gnd | (blau) |
| 3) = Spur A | (grün) |
| 4) = Spur B | (gelb) |
| 5) = Spur 0 | (weiß) |

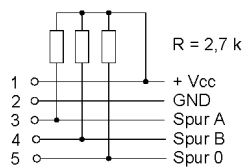


Encoderdaten

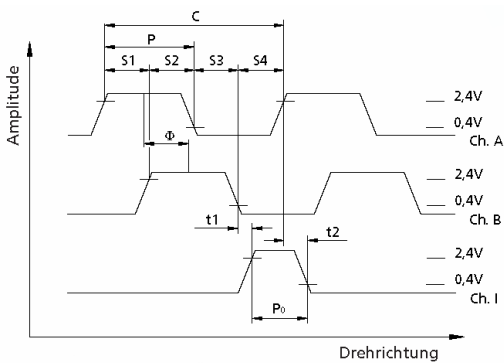
Impulse pro Umdrehung	N	500
Ausgangssignal, rechteckig		2+1 Nullimpuls
Betriebsspannung	Vcc	4,5...5,5
Nennstromaufnahme, Mittelwert (V _{cc} = 5 V DC)	I _{cc}	57
Pulsbreite	P	180±35
Signal-Phasenverschiebung, Kanal A zu B	φ	90±15
Mess-Schritt	S	90±35
Signalperiode	C	360±5,5
Signal-Anstiegs-/Abfallzeit, Mittelwert	tr / tf	0,25 / 0,25
Frequenzbereich 1)	f	bis 100 2)
Trägheitsmoment der Impulsscheibe	J	0,6
Betriebstemperaturbereich		- 40...+ 100

1) Drehzahl (rpm) = f (Hz) x 60/N
2) Pull-up Widerstände von 2,7 kΩ zwischen den Stiften 2, 3, 5 und 4 (V_{cc})

Encoderschaltbild



Encoderdiagramm



Ausgangssignale
bei Rechtslauf auf Motorwelle gesehen