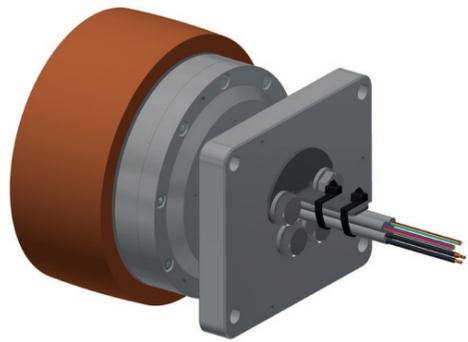


i-Wheel 3213.00-3XXX



Direktantrieb - Vorteile auf den Punkt gebracht

- Kein Getriebe – kein Verschleiß
- Vielfache Lebensdauer im Vergleich zu konventioneller Antriebstechnologie mit Getriebestufe
- Exzellente Laufeigenschaften mit kaum wahrnehmbarem Geräuschniveau
- Sicherer Betrieb durch permanente Temperaturüberwachung
- Ultrakompakt mit extrem hoher Leistungsdichte
- Einfacher Austausch des Fahrbelags vor Ort möglich dank der patentierten Ketterer Lösung



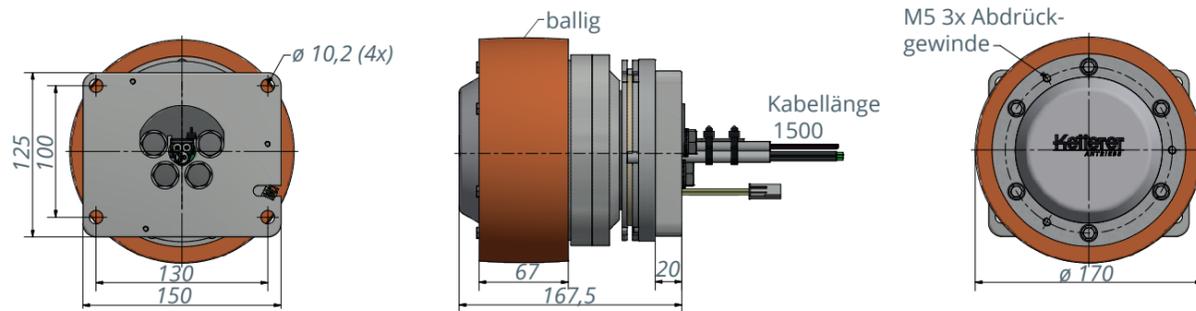
Sicherheit im Vordergrund

- Gebersystem mit diversitärer Redundanz
- Sicherheitslevel **PL-d** mit geeignetem Regler erreichbar
- Sichere Produktionsprozesse, da Kontaminierungsrisiken durch Getriebeöle, bzw. -fette nicht gegeben sind (kein Getriebe)

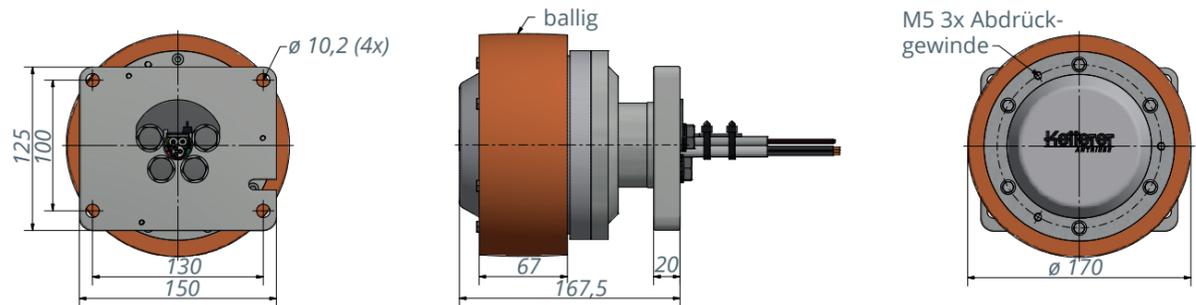
Sie haben die Auswahl - wir setzen um

- Encoder optional: BiSS, SSI, TTL incremental (versch. Auflösungen)
- Bremse optional: Federdruckbremse
- Kombinierbar mit diversen Reglern
- Kundenspezifische mechanische Integration bzw. Systemanbindung

3213.00-3XX1 mit Bremse



3213.00-3XX2 ohne Bremse

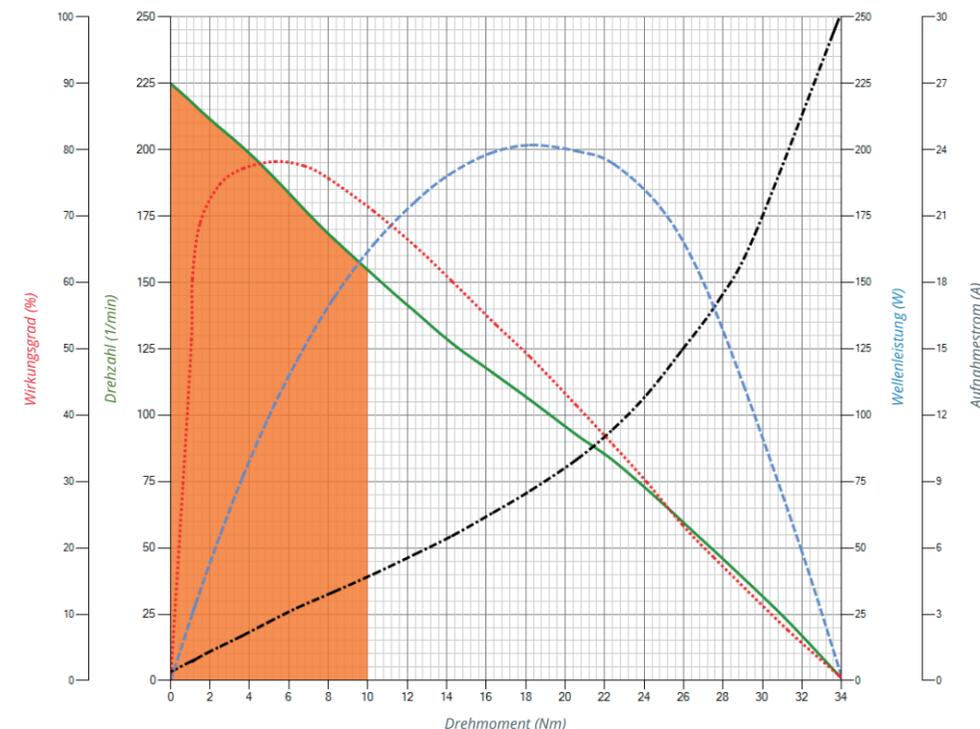


3213.00-3XXX i-Wheel-A-170-168	
Nennspannung	48 VDC
Nennstrom ¹⁾	4,7 A
Nenndrehmoment ¹⁾	10 Nm
Nenndrehzahl ¹⁾	154 min ⁻¹
Max. Geschwindigkeit im Nenndrehmoment ¹⁾	5 km/h
Wellenleistung im Nennmoment ¹⁾	161 W
Leerlaufdrehzahl ²⁾	225 min ⁻¹
Leerlaufstrom ²⁾	0,4 A
Erreichbare max. Geschwindigkeit ²⁾	bis zu 7 km/h
Max. Wirkungsgrad ²⁾	78 %
Stillstandsmoment ²⁾	34 Nm
Anlaufstrom bei Stillstandsmoment ²⁾	29 A
Drehmomentkonstante ²⁾	2,1 Nm/A
Drehzahlkonstante ²⁾	4,7 min ⁻¹ V ⁻¹
Anschlusswiderstand (Phase-Phase)	1,75 Ohm
Anschlussinduktivität	15 mH

1) Max. Umgebungstemperatur = 40 °C, reglerspezifisch
 2) Am Nennpunkt (T_U = 20°C), reglerspezifisch
 3) Radial- und Axialkräfte gelten für die nominelle Lebensdauer
 L_{10h} = 20.000h nach DIN ISO 281

3213.00-3XXX i-Wheel-A-170-168	
Rotorträgheitsmoment	26.850 kg*mm ²
Max. radiale Achslast F ³⁾	7.500 N
Max. axiale Achslast F ³⁾	2.500 N
Anzahl Magnet Pole	32
Verschaltungsart	L62S4
Encoder Typ im Standard	Digital Halls + TTL magnetisch-inkremental ABZ
Encoder Auflösung	4.096 crp
Material von Belag	Blickle Bestha-ne 92 ±3 Shore A

Bremsmoment	30 Nm
Spannungsversorgung Bremse	24 VDC / 21,5 W
Leistungsverbrauch Bremse	7 W durch PWM-Leistungsabsenkung
Gewicht inkl. Bremse	17,6 kg



Bremse:		
1	+24 V	PIN1
2	GND	PIN2
Motorphasen: igus CF77.UL.25.04.D (4G2,5)		
U = 1		
V = 2		
W = 3		
Der PE-Leiter ist nicht verbunden		
Hallsensoren: igus CF240.PUR.01.08 (8x0,14)C		
1	+5 V	rot
2	GND	blau
3	A	grau
4	A-	rosa
5	B	grün
6	B-	gelb
7	Z	weiß
8	Z-	braun
Ausgangssignal: 3 Rechtecksignale Die Hallsignale haben zueinander eine Phasenverschiebung von 120°. Spannungsversorgung: 5V ± 5% Eingangsstrom: typ. 40 mA		
Encoder: igus CF240.PUR.01.08 (8x0,14)C		
1	+5 V	rot
2	GND	blau
3	A	grau
4	A-	rosa
5	B	grün
6	B-	gelb
7	Z	weiß
8	Z-	braun
Differentialles Ausgangssignal: 3 Rechtecksignale (RS422) Kanal A, B (90° Phasenversatz) und Index Z Genauigkeit: ± 0,5° Spannungsversorgung: 5V ± 5% Eingangsstrom: typ. 35 mA		