

# MIKROMOTOR M40813



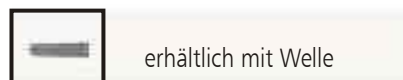
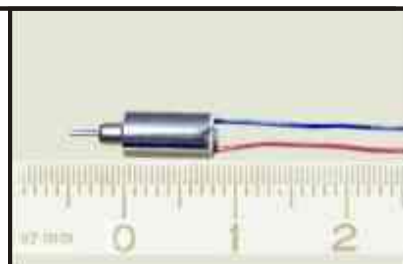
MIKRO ANTRIEBE

4 x 8 mm

Diese Mikromotoren eignen sich zum Einsatz als Antriebsmotoren von Mikro-U-Booten, Servos, Seilwinden, usw.

Die Motoren sind wahlweise auch mit Schnecke oder Welle lieferbar.

Passende Getriebe finden Sie unter Getriebebausätze.



<b>TECHNISCHE DATEN</b>	<b>M40813</b>
Nennspannung (V)	1,3
Max. Abgabeleistung (W) bei $U_{nenn}$	s. Kennlinie
Leerlaufdrehzahl (U/min)	25000
Anlaufmoment ( $\mu$ Nm)	24
Mittlerer Leerlaufstrom (mA)	43
Gewicht (g)	0,47
Masse Durchmesser / Länge (mm)	4 x 8
Wellendurchmesser (mm)	0,6

### **Max. empfohlene Werte (mind. 10h)**

Max. Dauerstrom (mA)	150
Max. Dauerdrehmoment ( $\mu$ Nm)	35
Max. Spannung (V)	3

### **Motorspezifische Parameter**

Gegen EMK (V/1000 Upm)	0,031
Drehmomentkonstante (mNm/A)	0,296
Anschlusswiderstand (Ohm)	11,8
Leerlaufstrom bei $n=0$ (mA)	29
Änderung des Leerlaufstroms (mA/Upm)	5,50E-04

### **BESTELLNUMMERN**

Best.-Nr. (Motor mit Welle)	M450
Best.-Nr. (Motor mit M02 Schnecke)	M455

### **GLEICHUNGEN**

$$\text{Leerlaufstrom } I_l = I_o + n \cdot d I_o / n$$

$$\text{Strom } I = I_l + I_n \text{ mit } I_n = \text{Nutzstrom}$$

$$\text{Drehmoment } M = I_n \cdot DMK$$

$$\text{Spannung } U = n / 1000 \cdot EMK + I \cdot R$$

$$\text{Nutzleistung } N_n = M \cdot \pi() \cdot n / 30$$

# KENNLINIEN M40813

4 x 8 mm

