

MIKROMOTOR M61013



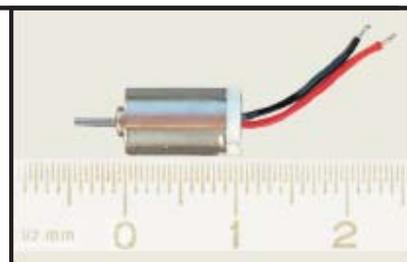
MIKROANTRIEBE

6 x 10 mm

Diese Präzisions-Mikromotoren eignen sich zum Einsatz als Antriebsmotoren in 1:87 PKW's, Servos und Schaumodellen.

Diese Motoren besitzen eine fixierte Welle ohne Kunststoffteile! Die Motoren sind wahlweise auch mit Schnecke oder Ritzel lieferbar.

Passende Getriebe finden Sie unter Getriebebausätze.



TECHNISCHE DATEN	M61013
Nennspannung (V)	1,3
Max. Abgabeleistung (W) bei U_{nenn}	0,04
Leerlaufdrehzahl (U/min)	16000
Anlaufmoment (μ Nm)	60
Mittlerer Leerlaufstrom (mA)	22
Gewicht (g)	1
Masse Durchmesser / Länge (mm)	6 x 10
Wellendurchmesser (mm)	0,8

Max. empfohlene Werte (mind. 10h)

Max. Dauerstrom (mA)	250
Max. Dauerdrehmoment (μ Nm)	150
Max. Spannung (V)	3

Motorspezifische Parameter

Gegen EMK (V/1000 Upm)	0,0662
Drehmomentkonstante (mNm/A)	0,637
Anschlusswiderstand (Ohm)	11,7
Leerlaufstrom bei $n=0$ (mA)	17
Änderung des Leerlaufstroms (mA/Upm)	2,83E-04

BESTELLNUMMERN

Best.-Nr. (Motor mit Welle)	M600
Best.-Nr. (Motor mit M02 Schnecke)	M605

GLEICHUNGEN

$$\text{Leerlaufstrom } I_0 = I_o + n \cdot d_{lo} / n$$

$$\text{Strom } I = I_0 + I_n \text{ mit } I_n = \text{Nutzstrom}$$

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

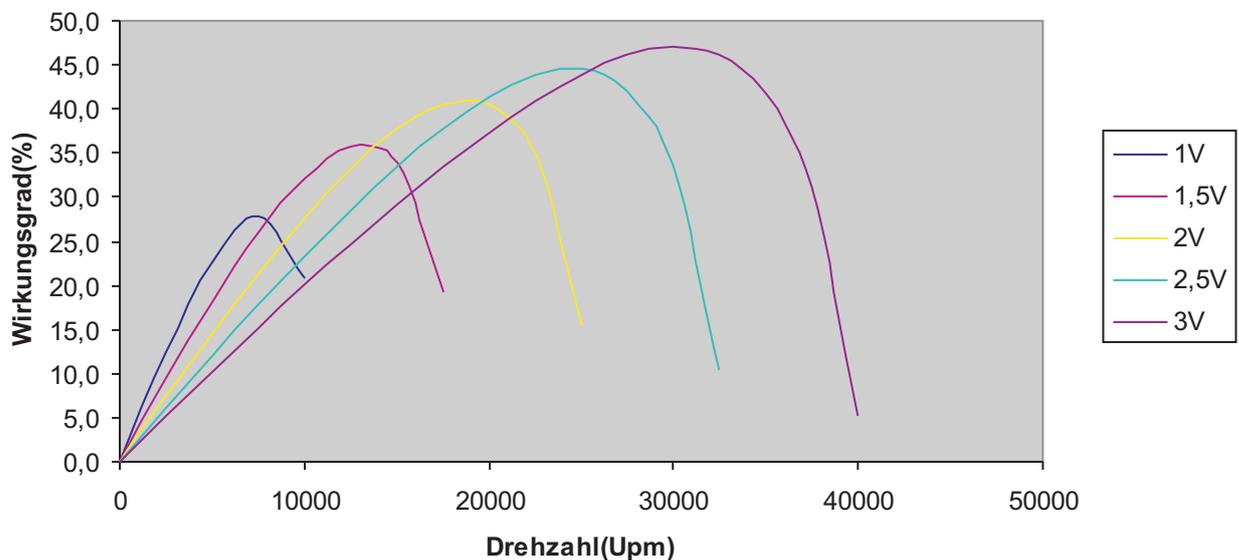
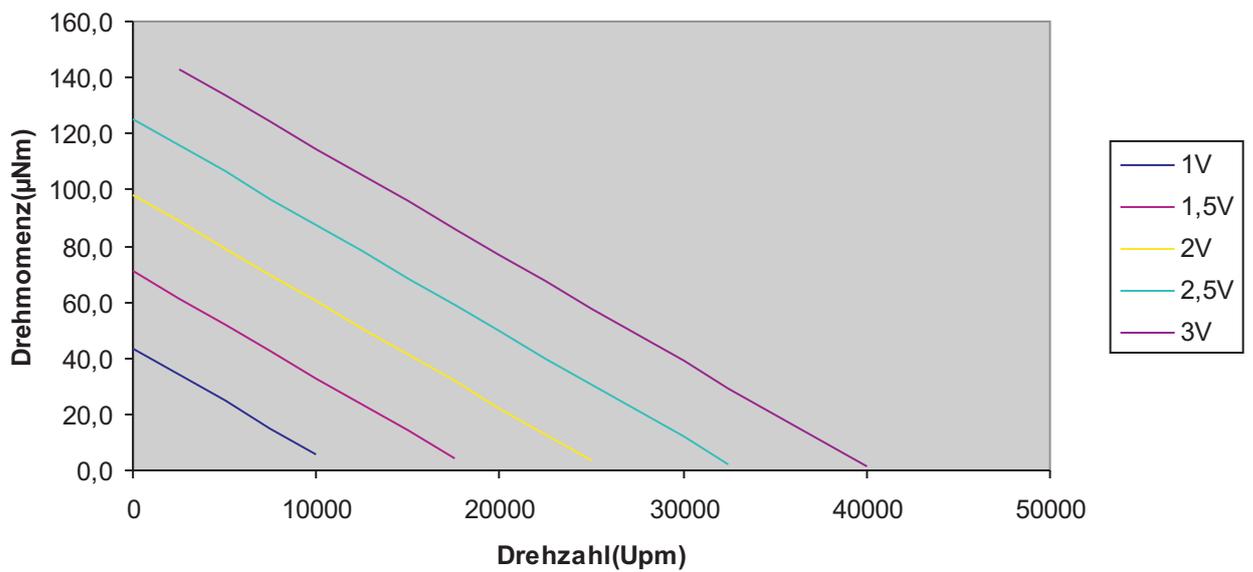
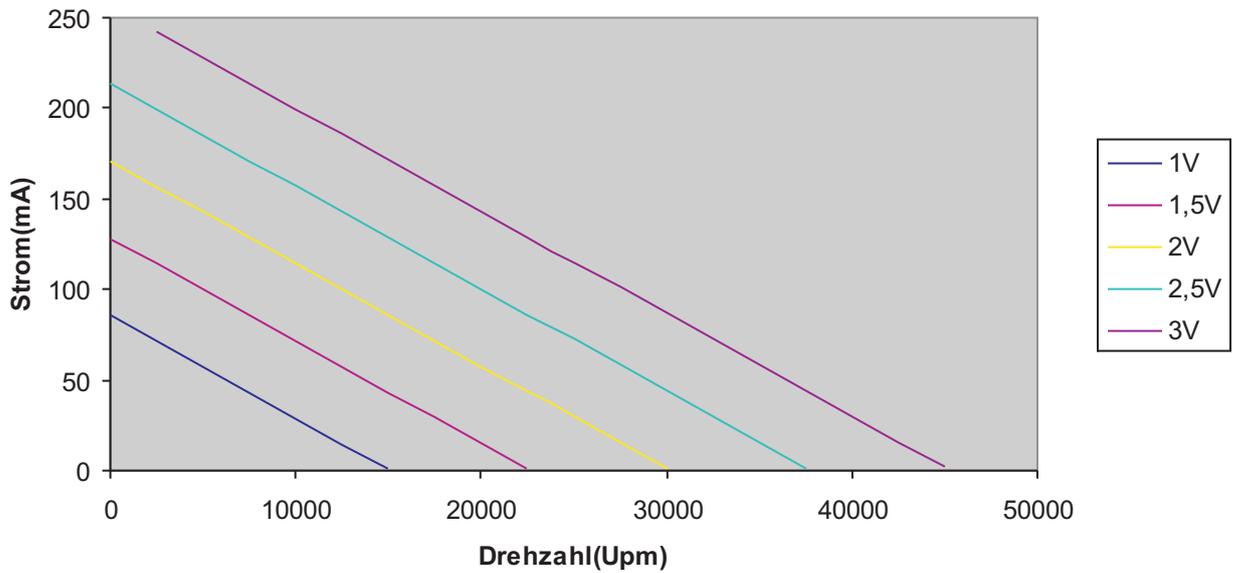
$$\text{Spannung } U = n / 1000 \cdot EMK + I \cdot R$$

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



KENNLINIEN M 61013

6 x 10 mm



- Änderungen und Irrtümer vorbehalten / Stand: Januar 2003 -