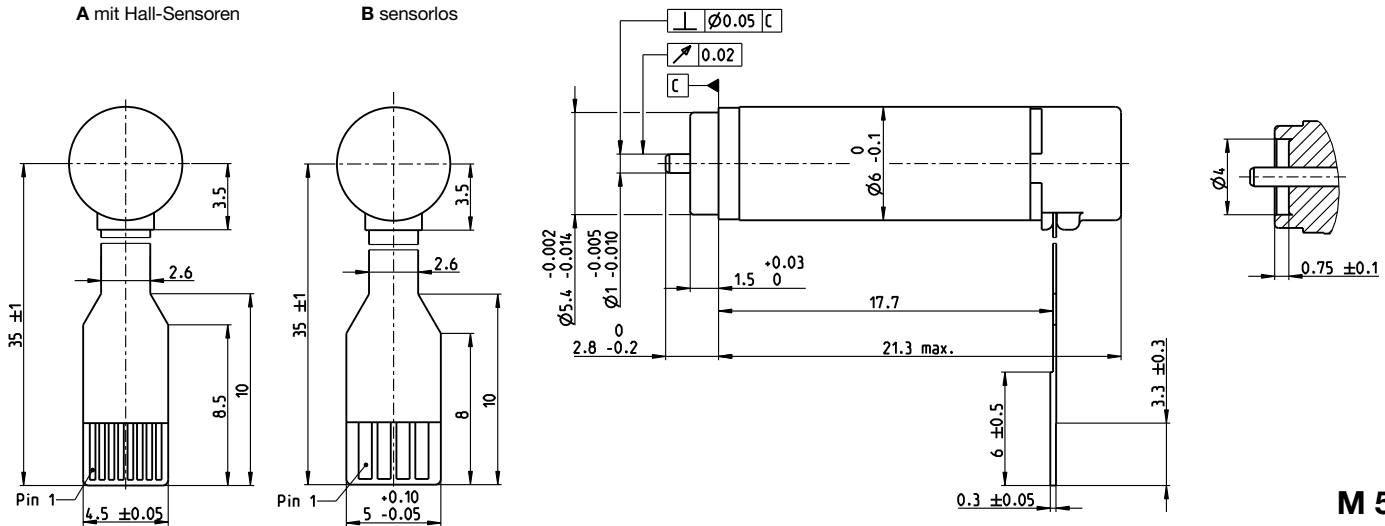


EC 6 Ø6 mm, bürstenlos, 1.5 Watt



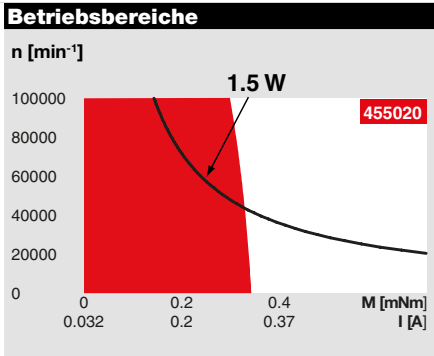
M 5:2

- Lagerprogramm
- Standardprogramm
- Sonderprogramm (auf Anfrage)

Artikelnummern	
A mit Hall-Sensoren	455020 468897
B sensorlos	455019 468896

Motordaten (provisorisch)			
Werte bei Nennspannung			
1 Nennspannung	V	6	12
2 Leerlaufdrehzahl	min ⁻¹	44200	33300
3 Leerlaufstrom	mA	46.5	16.2
4 Nenndrehzahl	min ⁻¹	25500	13900
5 Nennmoment (max. Dauerrehmoment)	mNm	0.334	0.322
6 Nennstrom (max. Dauerbelastungsstrom)	A	0.314	0.116
7 Anhaltmoment	mNm	0.832	0.59
8 Anlaufstrom	A	0.688	0.188
9 Max. Wirkungsgrad	%	56	50
Kenndaten			
10 Anschlusswiderstand Phase-Phase	Ω	8.72	63.8
11 Anschlussinduktivität Phase-Phase	mH	0.0652	0.436
12 Drehmomentkonstante	mNm/A	1.21	3.14
13 Drehzahlkonstante	min ⁻¹ /V	7900	3040
14 Kennliniensteigung	min ⁻¹ /mNm	57000	61800
15 Mechanische Anlaufzeitkonstante	ms	4.2	4.55
16 Rotorträgheitsmoment	gcm ²	0.00703	0.00703

Spezifikationen	
Thermische Daten	
17 Therm. Widerstand Gehäuse-Luft	67.1 K/W
18 Therm. Widerstand Wicklung-Gehäuse	16.8 K/W
19 Therm. Zeitkonstante der Wicklung	1.57 s
20 Therm. Zeitkonstante des Motors	71.8 s
21 Umgebungstemperatur	-20...+100°C
22 Max. Wicklungstemperatur	+125°C
Mechanische Daten (vorgespannte Kugellager)	
23 Grenzdrehzahl	100000 min ⁻¹
24 Axialspiel bei Axiallast < 0.15 N	0 mm
24 Axialspiel bei Axiallast > 0.15 N	max. 0.06 mm
25 Radialspiel	vorgespannt
26 Max. axiale Belastung (dynamisch)	0.1 N
27 Max. axiale Aufpresskraft (statisch)	10 N
28 Max. radiale Belastung, 2 mm ab Flansch	2 N



Legende

■ **Dauerbetriebsbereich**
Unter Berücksichtigung der angegebenen thermischen Widerstände (Ziffer 17 und 18) und einer Umgebungstemperatur von 25°C wird bei dauernder Belastung die maximal zulässige Rotortemperatur erreicht = thermische Grenze.

Kurzzeitbetrieb
Der Motor darf kurzzeitig und wiederkehrend überlastet werden.

— **Typenleistung**

Weitere Spezifikationen	
29 Polpaarzahl	1
30 Anzahl Phasen	3
31 Motorgewicht	3 g

Motordaten gemäss Tabelle sind Nenndaten.

Anschlüsse mit Hall-Sensoren sensorlos		
Pin 1	Motorwicklung 1	Motorwicklung 1
Pin 2	Motorwicklung 2	Motorwicklung 2
Pin 3	Motorwicklung 3	Motorwicklung 3
Pin 4	V _{Hall} 3.8...24 VDC	N.C.
Pin 5	GND	
Pin 6	Hall-Sensor 1	
Pin 7	Hall-Sensor 2	
Pin 8	Hall-Sensor 3	

Stecker	Artikelnummer	Artikelnummer
Molex	52745-0897	52207-0460
FCI	SFV8R-2STBE1HLF	SFW4R-2STGE1LHF

Stecker für Ausführung mit Hall-Sensoren:
FPC, 8-pol, Rastermass 0.5 mm, top contact style
Schaltbild für Hall-Sensoren siehe S. 41

maxon Baukastensystem		Übersicht Seite 28-36
Planetengetriebe Ø6 mm 0.002 - 0.03 Nm Seite 317 Spindelgetriebe Ø6 mm Seite 365-366		Encoder 6 MAG 64-256 Imp., Seite 405 für Motor Typ B: Encoder 6 OPT 128 Imp., Seite 421
Empfohlene Elektronik:* Hinweise Seite 32 ESCON Module 24/2 444 ESCON 36/3 EC 445 ESCON Mod. 50/4 EC-S 445 DEC Module 24/2 449 EPOS4 Mod./CB 24/1.5 452		
*Nicht in Kombination mit Encoder 6 OPT. Adapter gemäss Übersicht Seite 35.		