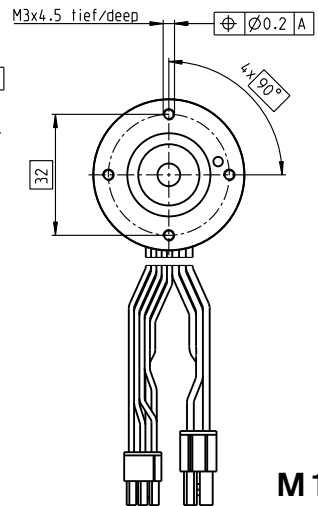
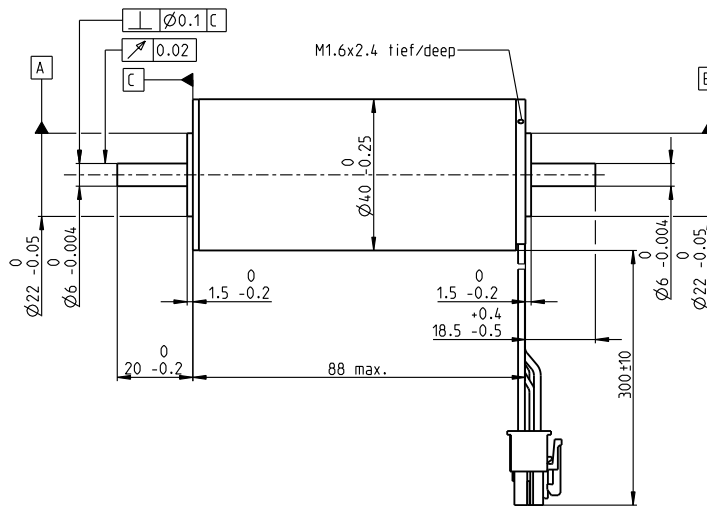
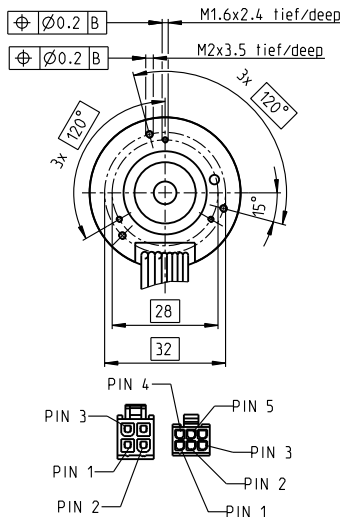


EC-max 40 Ø40 mm, bürstenlos, 120 Watt



EC-max

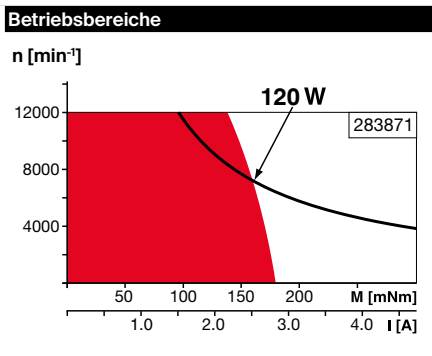
M 1:2

- Lagerprogramm
- Standardprogramm
- Sonderprogramm (auf Anfrage)

Artikelnummern				
			283873	

Motordaten					
Werte bei Nennspannung					
1 Nennspannung	V	48	48	48	48
2 Leerlaufdrehzahl	min ⁻¹	10100	7240	4720	3610
3 Leerlaufstrom	mA	310	188	104	72.8
4 Nenndrehzahl	min ⁻¹	9250	6280	3770	2670
5 Nennmoment (max. Dauerdrehmoment)	mNm	170	185	203	211
6 Nennstrom (max. Dauerbelastungsstrom)	A	4.06	3.1	2.19	1.74
7 Anhaltmoment	mNm	2090	1490	1050	838
8 Anlaufstrom	A	46.7	23.7	10.9	6.68
9 Max. Wirkungsgrad	%	85	83	82	80
Kenndaten					
10 Anschlusswiderstand Phase-Phase	Ω	1.03	2.02	4.4	7.19
11 Anschlussinduktivität Phase-Phase	mH	0.204	0.4	0.937	1.6
12 Drehmomentkonstante	mNm/A	44.8	62.8	96.1	126
13 Drehzahlkonstante	min ⁻¹ /V	213	152	99.4	76.1
14 Kennliniensteigung	min ⁻¹ /mNm	4.89	4.9	4.55	4.35
15 Mechanische Anlaufzeitkonstante	ms	5.17	5.19	4.81	4.61
16 Rotorträgheitsmoment	gcm ²	101	101	101	101

- Spezifikationen**
- Thermische Daten**
- 17 Therm. Widerstand Gehäuse-Luft 3.45 K/W
 - 18 Therm. Widerstand Wicklung-Gehäuse 0.29 K/W
 - 19 Therm. Zeitkonstante der Wicklung 3.96 s
 - 20 Therm. Zeitkonstante des Motors 1240 s
 - 21 Umgebungstemperatur -40...+100°C
 - 22 Max. Wicklungstemperatur +155°C
- Mechanische Daten (vorgespante Kugellager)**
- 23 Grenzdrehzahl 12000 min⁻¹
 - 24 Axialspiel bei Axiallast < 10 N 0 mm
 - > 10 N 0.14 mm
 - 25 Radialspiel vorgespant
 - 26 Max. axiale Belastung (dynamisch) 8 N
 - 27 Max. axiale Aufpresskraft (statisch) (statisch, Welle abgestützt) 211 N
 - 28 Max. radiale Belastung, 5 mm ab Flansch 4000 N
 - 80 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 720 g
- Motordaten gemäss Tabelle sind Nenndaten.
- Anschlüsse Motor (Kabel AWG 20)**
- | | | |
|---------|-----------------|-------|
| rot | Motorwicklung 1 | Pin 1 |
| schwarz | Motorwicklung 2 | Pin 2 |
| weiss | Motorwicklung 3 | Pin 3 |
| | N.C. | Pin 4 |
- Stecker Artikelnummer**
- Molex 39-01-2040
- Anschlüsse Sensoren (Kabel AWG 26)**
- | | | |
|-------|------------------------------|-------|
| gelb | Hall-Sensor 1 | Pin 1 |
| braun | Hall-Sensor 2 | Pin 2 |
| grau | Hall-Sensor 3 | Pin 3 |
| blau | GND | Pin 4 |
| grün | V _{Hall} 3...24 VDC | Pin 5 |
| | N.C. | Pin 6 |
- Stecker Artikelnummer**
- Molex 430-25-0600
- Schaltbild für Hall-Sensoren siehe S. 27

maxon Baukastensystem

1 Planetengetriebe
Ø52 mm
4 - 30 Nm
Seite 402

Empfohlene Elektronik:

Hinweise	Seite 36
ESCON Module 50/5	487
ESCON Mod. 50/4 EC-S	487
ESCON 50/5	489
ESCON 70/10	489
DEC Module 50/5	491
EPOS4 Mod./Comp. 50/5	496
EPOS4 Module 50/8	497
EPOS4 Comp. 50/8 CAN	499
EPOS4 50/5	501
EPOS2 P 24/5	504

Encoder MR
256 - 1024 Imp.,
3 Kanal
Seite 464

Encoder HEDL 5540
500 Imp.,
3 Kanal
Seite 475

Bremse AB 28
24 VDC
0.4 Nm
Seite 518

Details auf Katalogseite 36