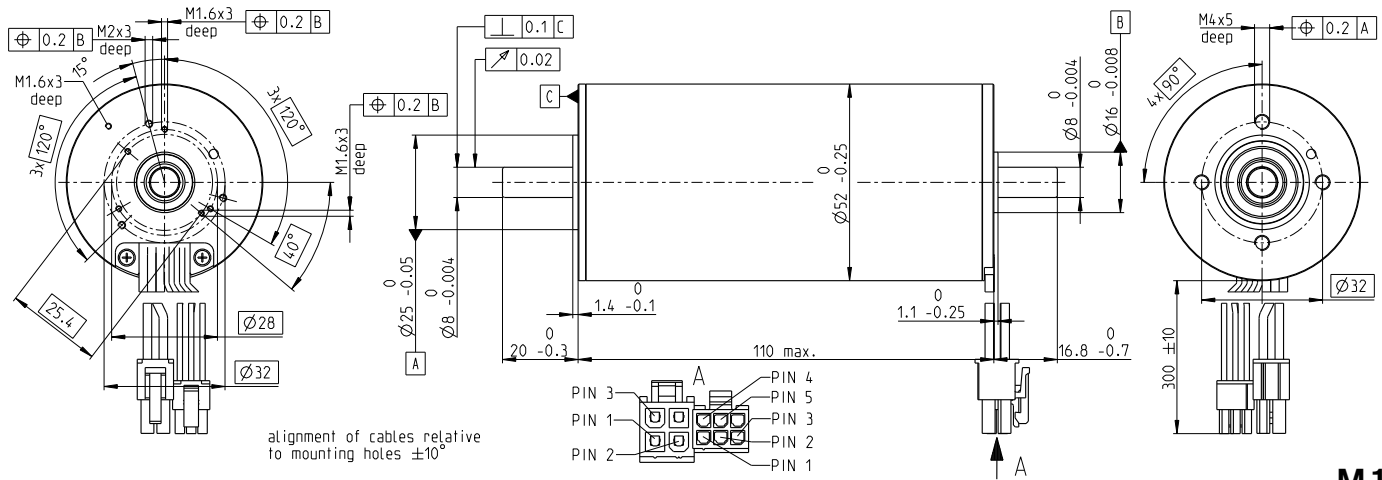


EC-i 52 Ø52 mm, bürstenlos, 200 Watt

High Torque



alignment of cables relative to mounting holes $\pm 10^\circ$

M 1:2

EC-i

- Lagerprogramm
- Standardprogramm
- Sonderprogramm (auf Anfrage)

Artikelnummern

mit Hall-Sensoren

606793 596099 634043

Motordaten (provisorisch)

Werte bei Nennspannung

	V	24	36	48
1 Nennspannung	V	24	36	48
2 Leerlaufdrehzahl	min ⁻¹	3340	3660	3970
3 Leerlaufstrom	mA	657	499	419
4 Nenndrehzahl	min ⁻¹	2970	3300	3610
5 Nennmoment (max. Dauerdrehmoment)	mNm	640	649	622
6 Nennstrom (max. Dauerbelastungsstrom)	A	9.36	6.93	5.44
7 Anhaltmoment ¹	mNm	13800	18800	22900
8 Anlaufstrom	A	202	202	200
9 Max. Wirkungsgrad	%	89	90.4	91.1

Kenndaten

	Ω	0.119	0.178	0.24
10 Anschlusswiderstand Phase-Phase	Ω	0.119	0.178	0.24
11 Anschlussinduktivität Phase-Phase	mH	0.149	0.28	0.424
12 Drehmomentkonstante	mNm A ⁻¹	68	93.1	115
13 Drehzahlkonstante	min ⁻¹ V ⁻¹	140	103	83.3
14 Kennliniensteigung	min ⁻¹ mNm ⁻¹	0.245	0.196	0.174
15 Mechanische Anlaufzeitkonstante	ms	0.677	0.543	0.482
16 Rotorträgheitsmoment	gcm ²	264	264	264

Spezifikationen

Thermische Daten

17 Therm. Widerstand Gehäuse-Luft	4.02 K/W
18 Therm. Widerstand Wicklung-Gehäuse	0.53 K/W
19 Therm. Zeitkonstante der Wicklung	12.8 s
20 Therm. Zeitkonstante des Motors	2310 s
21 Umgebungstemperatur	-40...+100°C
22 Max. Wicklungstemperatur	+155°C

Mechanische Daten (vorgespannte Kugellager)

23 Grenzdrehzahl	5000 min ⁻¹
24 Axialspiel bei Axiallast < 15 N	0 mm
> 15 N	0.14 mm
25 Radialspiel	vorgespannt
26 Max. axiale Belastung (dynamisch)	12 N
27 Max. axiale Aufpresskraft (statisch) (statisch, Welle abgestützt)	150N
28 Max. radiale Belastung, 5 mm ab Flansch	6000 N 110 N

Weitere Spezifikationen

29 Polpaarzahl	8
30 Anzahl Phasen	3
31 Motorgewicht	1150 g

Motordaten gemäss Tabelle sind Nenndaten.

Anschlüsse	Motor (Kabel AWG 16)	Pin
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)	Pin
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} 4.5...24 VDC	Pin 5
	N.C.	Pin 6

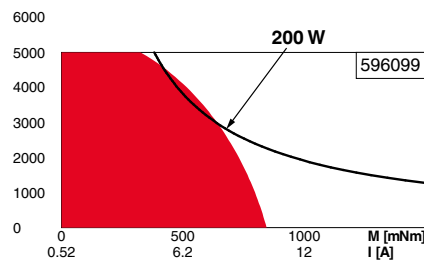
Stecker	Artikelnummer
Molex	430-25-0600

Schaltbild für Hall-Sensoren siehe S. 49

¹gerechnet ohne Sättigungseffekt (S. 61/168)

Betriebsbereiche

n [min⁻¹]



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

maxon Baukastensystem

Details auf Katalogseite 36

Planetengetriebe

Ø52 mm
4 - 30 Nm
Seite 402



Empfohlene Elektronik:

Hinweise	Seite 36
ESCON Mod. 50/8 (HE)	488
ESCON 70/10	489
EPOS4 Mod./Comp. 50/8	497
EPOS4 Mod./Comp. 50/15	497
EPOS4 70/15	501

Encoder 16 EASY/XT

128 - 1024 Imp., 3 Kanal
Seite 450/452

Encoder 16 EASY Absolute/XT

4096 Schritte
Seite 454/456

Encoder 16 RIO

1024 - 32768 Imp., 3 Kanal
Seite 467

Encoder AEDL 5810

1024 - 5000 Imp., 3 Kanal
Seite 470

Encoder HEDL 5540

500 Imp., 3 Kanal
Seite 477