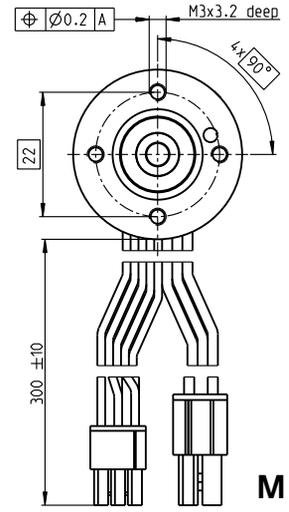
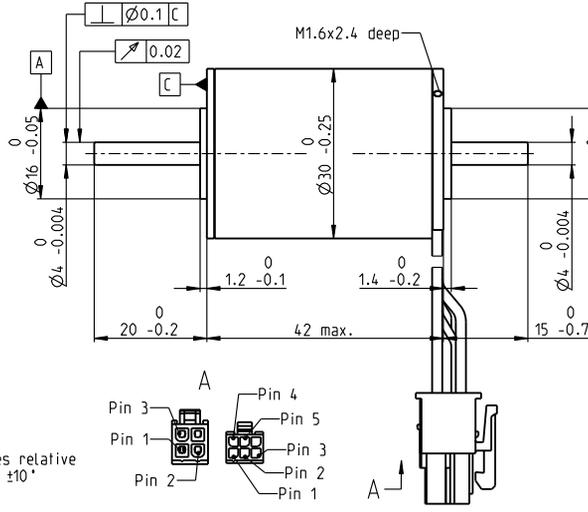
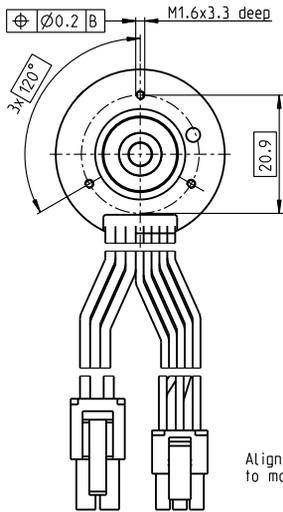


EC-i 30 Ø30 mm, bürstenlos, 30 Watt

EC-i



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

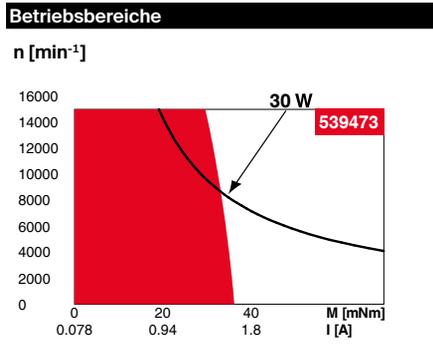
M 3:4

- Lagerprogramm
- Standardprogramm
- Sonderprogramm (auf Anfrage)

Artikelnummern				
mit Hall-Sensoren	539472	539473	539474	539475

Motordaten (provisorisch)					
Werte bei Nennspannung					
1 Nennspannung	V	12	24	36	48
2 Leerlaufdrehzahl	min ⁻¹	9190	9190	9190	9010
3 Leerlaufstrom	mA	206	103	68.6	50.1
4 Nenndrehzahl	min ⁻¹	7710	7770	7760	7600
5 Nennmoment (max. Dauerdrehmoment)	mNm	37.3	37.3	35.9	37.4
6 Nennstrom (max. Dauerbelastungsstrom)	A	3.05	1.52	0.982	0.748
7 Anhaltmoment ¹	mNm	341	360	338	358
8 Anlaufstrom	A	277	14.6	9.15	7.11
9 Max. Wirkungsgrad	%	83.7	84.1	83.6	84.1
Kenndaten					
10 Anschlusswiderstand Phase-Phase	Ω	0.434	1.64	3.93	6.76
11 Anschlussinduktivität Phase-Phase	mH	0.279	1.12	2.51	4.66
12 Drehmomentkonstante	mNm A ⁻¹	12.3	24.6	37	50.3
13 Drehzahlkonstante	min ⁻¹ V ⁻¹	775	387	258	190
14 Kennliniensteigung	min ⁻¹ mNm ⁻¹	27.3	25.8	27.5	25.5
15 Mechanische Anlaufzeitkonstante	ms	2.08	1.98	2.1	1.95
16 Rotorträgheitsmoment	gcm ²	7.3	7.3	7.3	7.3

- Spezifikationen**
- Thermische Daten**
- 17 Therm. Widerstand Gehäuse-Luft 11.1 K/W
 - 18 Therm. Widerstand Wicklung-Gehäuse 3.75 K/W
 - 19 Therm. Zeitkonstante der Wicklung 29.1 s
 - 20 Therm. Zeitkonstante des Motors 849 s
 - 21 Umgebungstemperatur -40...+100°C
 - 22 Max. Wicklungstemperatur +125°C
- Mechanische Daten (vorgespannte Kugellager)**
- 23 Grenzdrehzahl 15 000 min⁻¹
 - 24 Axialspiel bei Axiallast < 9.0 N 0 mm
 - > 9.0 N 0.14 mm
 - 25 Radialspiel vorgespannt
 - 26 Max. axiale Belastung (dynamisch) 5 N
 - 27 Max. axiale Aufpresskraft (statisch) (statisch, Welle abgestützt) 98 N
 - 28 Max. radiale Belastung, 5 mm ab Flansch 2000 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 2
 - 30 Anzahl Phasen 3
 - 31 Motorgewicht 153 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} 4.5...24 VDC | Pin 5 |
| | N.C. | Pin 6 |
- Stecker Artikelnummer**
- Molex 430-25-0600
- Schaltbild für Hall-Sensoren siehe S.49

maxon Baukastensystem Details auf Katalogseite 36

Planetengetriebe
Ø32 mm
1.0-6.0 Nm
Seite 389

Spindelgetriebe
Ø32 mm
Seite 416-421

Empfohlene Elektronik:

Hinweise	Seite 36
ESCON Module 24/2	486
ESCON 36/3 EC	487
ESCON Mod. 50/4 EC-S	487
ESCON Mod. 50/5	487
ESCON 50/5	489
DEC Module 24/2	491
DEC Module 50/5	491
EPOS4 Micro 24/5	495
EPOS4 Mod./Comp. 50/5	496
EPOS4 Comp. 24/5 3-axes	497
EPOS4 50/5	501
EPOS2 P 24/5	504

Encoder 16 EASY/XT
128 - 1024 Imp., 3 Kanal
Seite 449/451

Encoder 16 EASY Absolute/XT
4096 Schritte
Seite 453/455

Encoder 16 RIO
1024 - 32768 Imp., 3 Kanal
Seite 466

Encoder AEDL 5810
1024 - 5000 Imp., 3 Kanal
Seite 469

Encoder HEDL 5540
500 Imp., 3 Kanal
Seite 476

¹gerechnet ohne Sättigungseffekt (S. 61/168)