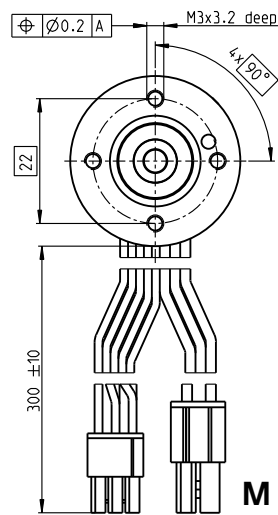
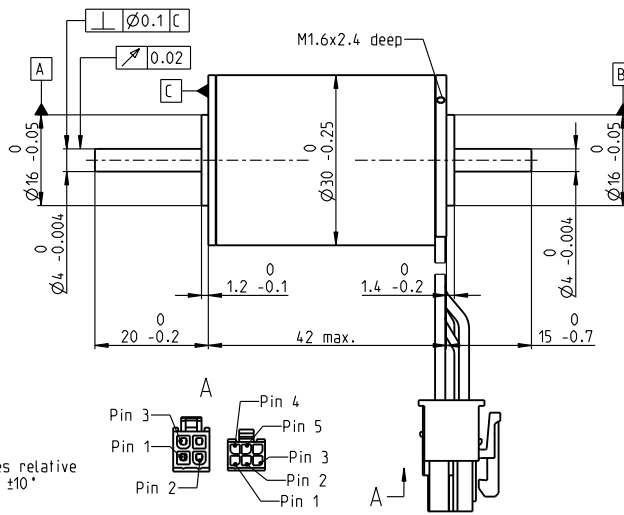
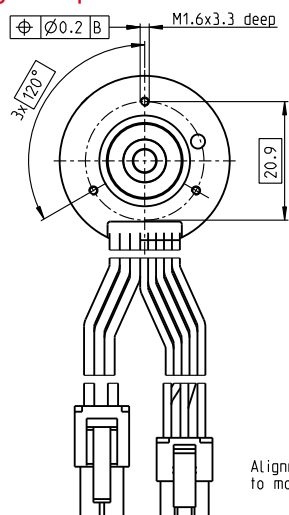


EC-i 30 Ø30 mm, bürstenlos, 45 Watt

High Torque



EC-i

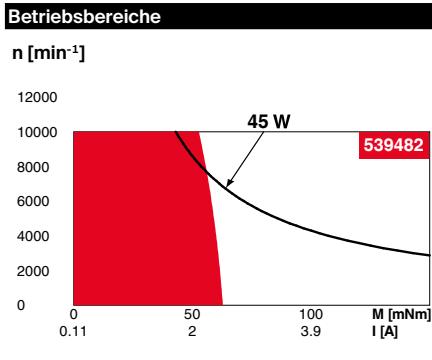
Alignment of cables relative to mounting holes ±10°

- Lagerprogramm
- Standardprogramm
- Sonderprogramm (auf Anfrage)

		Artikelnummern				
mit Hall-Sensoren		539480	539481	539482	539483	539484

Motordaten (provisorisch)						
Werte bei Nennspannung						
1 Nennspannung	V	12	18	24	36	48
2 Leerlaufdrehzahl	min ⁻¹	8250	8250	8520	8250	8520
3 Leerlaufstrom	mA	273	182	143	91.1	71.5
4 Nennrehzahl	min ⁻¹	6710	6760	7030	6790	7050
5 Nennmoment (max. Dauerdrehmoment)	mNm	65.4	67.7	63.8	67.6	63.8
6 Nennstrom (max. Dauerbelastungsstrom)	A	4.51	3.09	2.28	1.54	1.14
7 Anhaltmoment ¹	mNm	731	840	811	885	835
8 Anlaufstrom	A	53.2	40.8	30.5	21.5	15.7
9 Max. Wirkungsgrad	%	86.3	87.2	86.9	87.5	87.1
Kenndaten						
10 Anschlusswiderstand Phase-Phase	Ω	0.225	0.441	0.787	1.68	3.06
11 Anschlussinduktivität Phase-Phase	mH	0.199	0.449	0.749	1.8	3
12 Drehmomentkonstante	mNm A ⁻¹	13.7	20.6	26.6	41.2	53.2
13 Drehzahlkonstante	min ⁻¹ V ⁻¹	696	464	359	232	180
14 Kennliniensteigung	min ⁻¹ mNm ⁻¹	11.4	9.94	10.6	9.43	10.3
15 Mechanische Anlaufzeitkonstante	ms	0.969	0.843	0.902	0.8	0.876
16 Rotorträgheitsmoment	gcm ²	8.1	8.1	8.1	8.1	8.1

- 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 27.8 s
 - 20 Therm. Zeitkonstante des Motors 866 s
 - 21 Umgebungstemperatur -40...+100°C
 - 22 Max. Wicklungstemperatur +155°C
- Mechanische Daten (vorgespannte Kugellager)**
- 23 Grenzdrehzahl 10 000 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) 98 N
 - (statisch, Welle abgestützt) 2000 N
 - 28 Max. radiale Belastung, 5 mm ab Flansch 25 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 4
 - 30 Anzahl Phasen 3
 - 31 Motorgewicht 156 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 36/3 EC	487
ESCON Mod. 50/4 EC-S	487
ESCON Mod. 50/5	487
ESCON 50/5	489
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 RIO
1024 - 32 768 Imp., 3 Kanal
Seite 466

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

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)