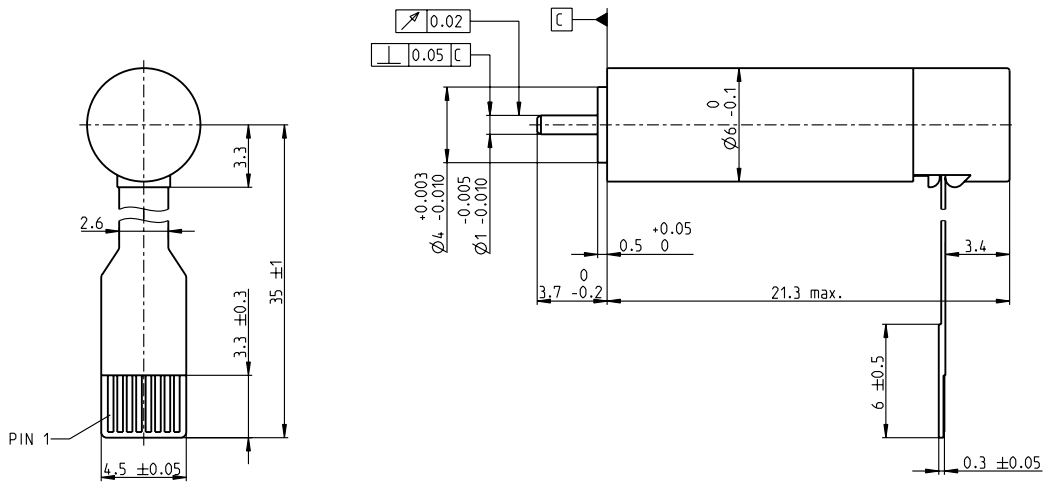


EC 6 Ø6 mm, bürstenlos, 1.2 Watt



M 2.5:1

- Lagerprogramm
- Standardprogramm
- Sonderprogramm (auf Anfrage)

Artikelnummern

310599 250101

Motordaten (provisorisch)

Werte bei Nennspannung		6	12
1 Nennspannung	V	6	12
2 Leerlaufdrehzahl	min ⁻¹	45100	34400
3 Leerlaufstrom	mA	53.1	19
4 Nenndrehzahl	min ⁻¹	22400	11200
5 Nennmoment (max. Dauerrehmoment)	mNm	0.251	0.26
6 Nennstrom (max. Dauerbelastungsstrom)	A	0.265	0.105
7 Anhaltmoment	mNm	0.542	0.427
8 Anlaufstrom	A	0.48	0.147
9 Max. Wirkungsgrad	%	45	41
Kenndaten		12.5	81.5
11 Anschlusswiderstand Phase-Phase	Ω	12.5	81.5
12 Anschlussinduktivität Phase-Phase	mH	0.0911	0.602
13 Drehmomentkonstante	mNm A ⁻¹	1.13	2.9
14 Drehzahlkonstante	min ⁻¹ V ⁻¹	8470	3290
15 Kennliniensteigung	min ⁻¹ mNm ⁻¹	93800	92500
16 Mechanische Anlaufzeitkonstante	ms	4.91	4.84
17 Rotorträgheitsmoment	gcm ²	0.005	0.005

Spezifikationen

Thermische Daten	
17 Therm. Widerstand Gehäuse-Luft	75 KW ⁻¹
18 Therm. Widerstand Wicklung-Gehäuse	5.0 KW ⁻¹
19 Therm. Zeitkonstante der Wicklung	0.467 s
20 Therm. Zeitkonstante des Motors	80.2 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	8 N

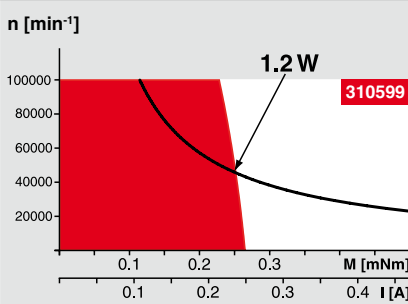
Weitere Spezifikationen	
29 Polpaarzahl	1
30 Anzahl Phasen	3
31 Motorgewicht	2.8 g

Motordaten gemäss Tabelle sind Nenndaten.

Anschlüsse

- Pin 1 Motorwicklung 3
 - Pin 2 Motorwicklung 2
 - Pin 3 Hall-Sensor 3
 - Pin 4 V_{Hall} 4.5...18 VDC
 - Pin 5 GND
 - Pin 6 Hall-Sensor 1
 - Pin 7 Hall-Sensor 2
 - Pin 8 Motorwicklung 1
- Steckertyp für Flexprint, Molex 52745-0897, FPC, 8-pol, Rastermass 0.5 mm, top contact style. Schaltbild für Hall-Sensoren siehe S. 35

Betriebsbereiche

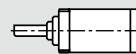


Legende

- 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**

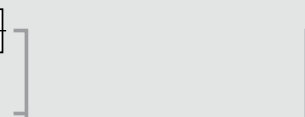
maxon-Baukastensystem

Planetengetriebe
Ø6 mm
0.002 - 0.03 Nm
Seite 230



Übersicht Seite 20 - 25

Encoder MILE
64 Imp.,
3 Kanal
Seite 292



Empfohlene Elektronik:

ESCON 36/3 EC	Seite 320
DEC Module 24/2	325
EPOS2 24/2	330
EPOS2 Module 36/2	330
Hinweise	24