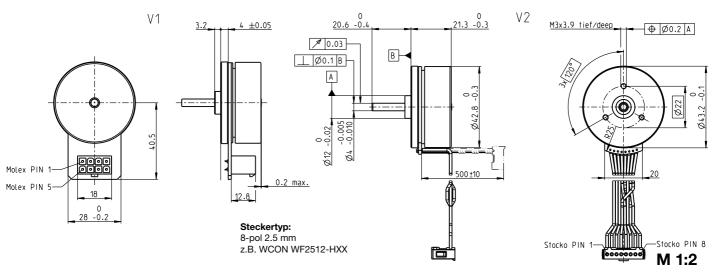
# EC 45 flat Ø42.8 mm, bürstenlos, 50 Watt



Lagerprogramm Standardprogramm Sonderprogramm (auf Anfrage)		Artikelnummern				
V1 mit Hall-Sensoren		339285	251601	339286	339287	
V2 mit Hall-Sensoren und Kabe		400106	387250	400107	400108	
Motordaten						
Werte bei Nennspannung						
1 Nennspannung	V	18	24	24	36	
2 Leerlaufdrehzahl	min <sup>-1</sup>	6720	6710	4730	3360	
3 Leerlaufstrom	mA	247	185	106	42.3	
4 Nenndrehzahl	min <sup>-1</sup>	5190	5240	3480	2360	
5 Nennmoment (max. Dauerdrehmoment)	mNm	97.1	83.4	69.6	90.5	
6 Nennstrom (max. Dauerbelastungsstrom)	Α	3.52	2.33	1.41	0.828	
7 Anhaltemoment <sup>1</sup>	mNm	975	780	402	484	
8 Anlaufstrom	Α	38.8	23.3	8.47	4.81	
9 Max. Wirkungsgrad	%	85	83	79	82	
Kenndaten						
10 Anschlusswiderstand Phase-Phase	Ω	0.464	1.03	2.83	7.48	
11 Anschlussinduktivität Phase-Phase	mH	0.322	0.572	1.15	5.15	
12 Drehmomentkonstante	mNm/A	25.1	33.5	47.5	101	
13 Drehzahlkonstante	min <sup>-1</sup> /V	380	285	201	95	
3 3 3	min <sup>-1</sup> /mNm	7.02	8.77	12	7.07	
15 Mechanische Anlaufzeitkonstante	ms	9.92	12.4	17	10	
16 Rotorträgheitsmoment	gcm <sup>2</sup>	135	135	135	135	

## Thermische Daten Therm. Widerstand Gehäuse-Luft 4.53 K/W 4.75 K/W 17.7 s 227 s -40...+100°C 18 Therm. Widerstand Wicklung-Gehäuse 19 Therm. Zeitkonstante der Wicklung 20 Therm. Zeitkonstante des Motors 21 Umgebungstemperatur 22 Max. Wicklungstemperatur +125°C

**Mechanische Daten (vorgespannte Kugellager)** Grenzdrehzahl 10 000 min<sup>-1</sup> 24 Axialspiel bei Axiallast < 4.0 N 0 mm 0.14 mm Radialspiel vorgespannt 3.8 N 26 Max. axiale Belastung (dynamisch) 27 Max. axiale Aufpresskraft (statisch) (statisch, Welle abgestützt) 53 N 1000 N 28 Max. radiale Belastung, 5 mm ab Flansch 20 N

	Weitere Spezifikationen	
9	Polpaarzahl	
0	Anzahl Phasen	
1	Motorgewicht	110
	_	

Motordaten gemäss Tabelle sind Nenndaten.

	Anschlüsse	V1	<b>V2</b> (AWG 24 )			
	Pin 1	Hall-Sensor 1*	Motorwicklung 1			
	Pin 2	Hall-Sensor 2*	Motorwicklung 2			
	Pin 3	V <sub>Hall</sub> 4.518 VDC	Motorwicklung 3			
	Pin 4	Motorwicklung 3	V <sub>Hall</sub> 4.518 VDC			
	Pin 5	Hall-Sensor 3*	GND			
	Pin 6	GND	Hall-Sensor 1*			
	Pin 7	Motorwicklung 1	Hall-Sensor 2*			
	Pin 8	Motorwicklung 2	Hall-Sensor 3*			
*interner Pull-up (713 kΩ) auf V <sub>hall</sub>						
Schaltbild für Hall-Sensoren siehe S. 47						

Spezifikationen

**Kabel für V1**Anschlusskabel Universal, L = 500 mm
Anschlusskabel zu EPOS, L = 500 mm 339380 354045

21 Umgebungstemperatur -20...+100°C

<sup>1</sup>gerechnet ohne Sättigungseffekt (S. 57/162)

#### **Betriebsbereiche** n [min-1] 50 W 10000 251601 8000 6000 4000 2000 20 40 60 80 100 1.0 2.0 3.0 I [A]

### 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

Ø42 mm 3 - 15 Nm Seite 363 Stirnradgetriebe Ø45 mm 0.5 - 2.0 Nm Seite 365



Legende

**Encoder MILE** 256 - 2048 Imp., 2 Kanal Seite 412

ESCON Mod. 50/4 EC-S ESCON Module 50/5 455 ESCON 50/5 457 DEC Module 24/2 459 DEC Module 50/5 459 EPOS4 Mod./Comp. 24/1.5 462 EPOS4 50/5 EPOS4 Mod./Comp. 50/5 463 463 EPOS2 P 24/5 470 MAXPOS 50/5 473