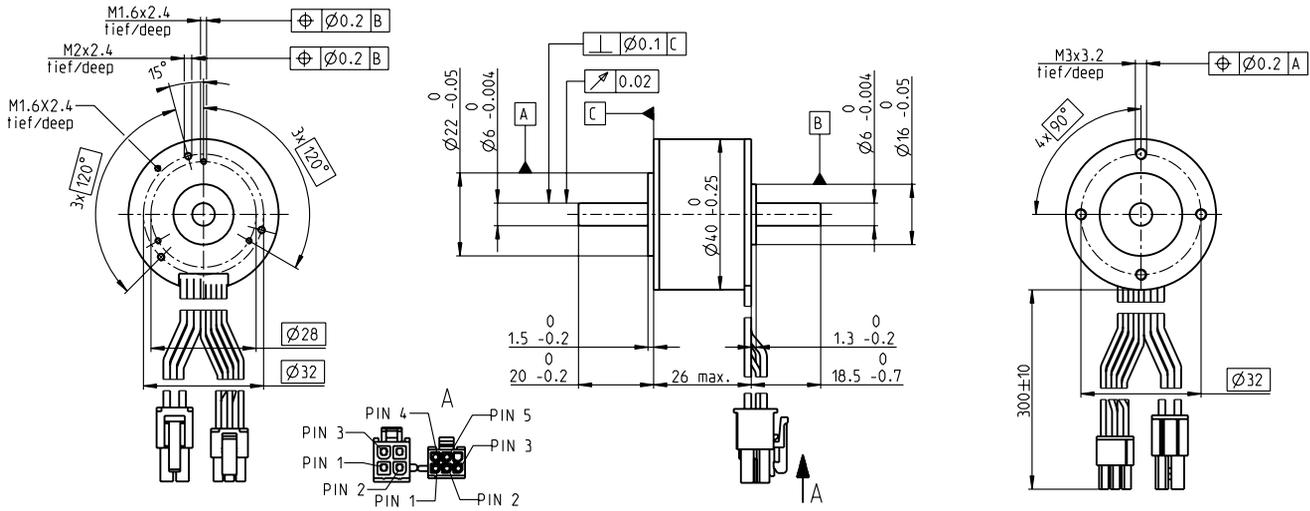


EC-i 40 Ø40 mm, bürstenlos, 50 Watt

EC-i



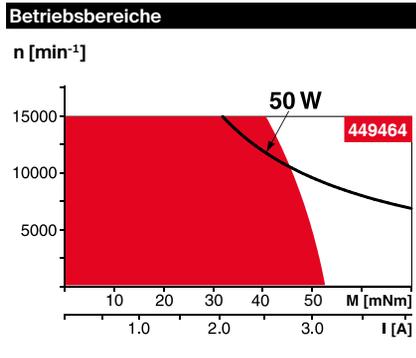
M 1:2

- Lagerprogramm
- Standardprogramm
- Sonderprogramm (auf Anfrage)

Artikelnummern	
mit Hall-Sensoren	449463 449464

Motordaten		mit Hall-Sensoren		449463		449464	
Werte bei Nennspannung							
1 Nennspannung	V	12	24				
2 Leerlaufdrehzahl	min ⁻¹	12400	13200				
3 Leerlaufstrom	mA	522	285				
4 Nenndrehzahl	min ⁻¹	9660	10300				
5 Nennmoment (max. Dauerdrehmoment)	mNm	43.3	52.8				
6 Nennstrom (max. Dauerbelastungsstrom)	A	4.53	2.8				
7 Anhaltmoment ¹	mNm	473	810				
8 Anlaufstrom	A	52.9	47.9				
9 Max. Wirkungsgrad	%	81	85				
Kenndaten							
10 Anschlusswiderstand Phase-Phase	Ω	0.227	0.501				
11 Anschlussinduktivität Phase-Phase	mH	0.109	0.39				
12 Drehmomentkonstante	mNm A ⁻¹	8.95	16.9				
13 Drehzahlkonstante	min ⁻¹ V ⁻¹	1070	565				
14 Kennliniensteigung	min ⁻¹ mNm ⁻¹	271	16.7				
15 Mechanische Anlaufzeitkonstante	ms	2.98	1.84				
16 Rotorträgheitsmoment	gcm ²	10.5	10.5				

- Spezifikationen**
- Thermische Daten**
- 17 Therm. Widerstand Gehäuse-Luft 9.66 K/W
 - 18 Therm. Widerstand Wicklung-Gehäuse 2.57 K/W
 - 19 Therm. Zeitkonstante der Wicklung 17.5 s
 - 20 Therm. Zeitkonstante des Motors 821 s
 - 21 Umgebungstemperatur -40...+100°C
 - 22 Max. Wicklungstemperatur +155°C
- Mechanische Daten (vorgespannte Kugellager)**
- 23 Grenzdrehzahl 15 000 min⁻¹
 - 24 Axialspiel bei Axiallast < 9.0 N 0 mm
 - > 9.0 N 0.15 mm
 - 25 Radialspiel vorgespannt
 - 26 Max. axiale Belastung (dynamisch) 5 N
 - 27 Max. axiale Aufpresskraft (statisch) (statisch, Welle abgestützt) 87 N
 - 28 Max. radiale Belastung, 5 mm ab Flansch 6500 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 7
 - 30 Anzahl Phasen 3
 - 31 Motorgewicht 170 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
- ¹gerechnet ohne Sättigungseffekt (S. 61/168)

maxon Baukastensystem Details auf Katalogseite 36

<p>Planetengetriebe Ø32 mm 1.0-6.0 Nm Seite 389</p> <p>Planetengetriebe Ø42 mm 3-15 Nm Seite 398</p> <p>Spindelgetriebe Ø32 mm Seite 416-421</p>	<p>Empfohlene Elektronik:</p> <p>Hinweise Seite 36</p> <p>ESCON 36/3 EC 487</p> <p>ESCON Mod. 50/4 EC-S 487</p> <p>ESCON Module 50/5 487</p> <p>ESCON 50/5 489</p> <p>DEC Module 50/5 491</p> <p>EPOS4 Micro 24/5 495</p> <p>EPOS4 Mod./Comp. 50/5 496</p> <p>EPOS4 Comp. 24/5 3-axes 497</p> <p>EPOS4 50/5 501</p> <p>EPOS2 P 24/5 504</p>	<p>Encoder 16 EASY/XT 128 - 1024 Imp., 3 Kanal Seite 450/452</p> <p>Encoder 16 EASY Absolute/XT 4096 Schritte Seite 454/456</p> <p>Encoder 16 RIO 1024 - 32768 Imp., 3 Kanal Seite 467</p> <p>Encoder AEDL 5810 1024 - 5000 Imp., 3 Kanal Seite 470</p> <p>Encoder HEDL 5540 500 Imp., 3 Kanal Seite 477</p>
---	---	---