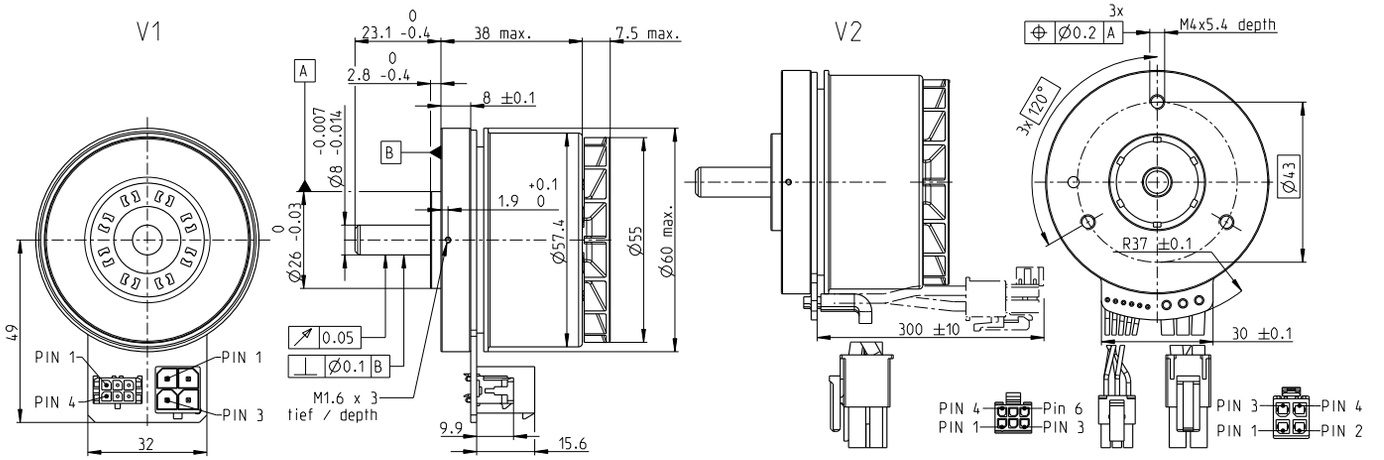
EC 60 flat ∅60 mm, senza spazzole, 200 watt

con ventola



Programma di stock
Programma standard
Programma speciale (a richiesta)

	Codici articolo		
IP 40 (con coperchio)	625860	**614949**	625861
IP 00 (senza coperchio)	647696	642221	647697

Dati del motore					
Valori a tensione nominale					
1 Tensione nominale	V	12	24	48	
2 Velocità a vuoto	rpm	3760	4300	4020	
3 Corrente a vuoto	mA	815	497	224	
4 Velocità nominale	rpm	2790	3240	3020	
5 Coppia nominale (coppia max. continuativa)	mNm	492	536	577	
6 Corrente nominale (corrente max. continuativa)	A	15.1*	9.28	4.6	
7 Coppia di stallo[1]	mNm	3340	4300	4870	
8 Corrente d'avviamento	A	111	81.9	43.2	
9 Efficienza massima	%	83.8	85.2	86.3	
Dati caratteristici					
10 Resistenza ai terminali (fase-fase)	Ω	0.108	0.293	1.11	
11 Induttanza ai terminali (fase-fase)	mH	0.0911	0.279	1.28	
12 Costante di coppia	mNm/A	30	52.5	113	
13 Costante di velocità	rpm/V	318	182	84.8	
14 Gradiente velocità/coppia	rpm/mNm	1.14	1.01	0.837	
15 Costante di tempo meccanica	ms	9.95	8.83	9.29	
16 Momento d'inerzia del rotore	gcm²	832	832	832	

Specifiche

Dati termici

17	Resistenza termica housing-ambiente	1.22 K/W
18	Resistenza termica avvolgimento-housing	0.843 K/W
19	Costante di tempo dell'avvolgimento	9.19 s
20	Costante di tempo termica del motore	44 s
21	Temperatura ambiente	-40...+100°C
22	Temperatura max. dell'avvolgimento	+125°C

Dati meccanici (cuscinetti precaricati)

23	Velocità massima tollerata		6000 rpm
24	Gioco assiale	< 12.0 N	0 mm
	da carico assiale	> 12.0 N	0.14 mm
25	Gioco radiale		precaricati
26	Carico assiale massimo (dinamico)		12 N
27	Forza di calettamento (statico)		170 N
	(statica, albero supportato)		8000 N
28	Carico radiale max., a 5 mm dalla flangia		112 N

Altre specifiche

29	Numero di coppie di poli	7
30	Numero di fasi	3
31	Peso del motore	360 g

I valori riportati nelle tabelle sono nominali.

Terminali V1		**V2** (sensori, AWG 24)
Pin 1	sensore Hall 1	sensore Hall 1
Pin 2	sensore Hall 2	sensore Hall 2
Pin 3	sensore Hall 3	sensore Hall 3
Pin 4	GND	GND
Pin 5	V_{Hall} 4.5...24 VDC	V_{Hall} 4.5...24 VDC
Pin 6	n.c.	n.c.
		V2 (motore, AWG 14)
Pin 1	avvolgimento 1	avvolgimento 1
Pin 2	avvolgimento 2	avvolgimento 2
Pin 3	avvolgimento 3	avvolgimento 3
Pin 4		n.c.

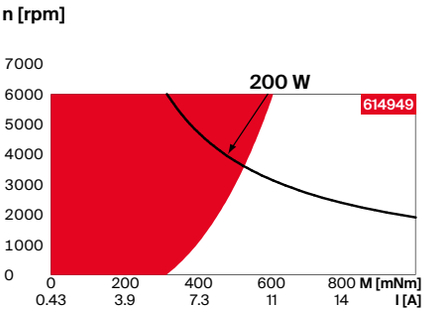
Quadro delle connessioni per sensori Hall v. p. 59

Connettore	**No. dell'articolo**	
Molex Micro-Fit	43045-0627	43025-0600
Molex	76829-0104	171692-0104

Cavo di connessione per V1
per avvolgimenti, L = 3 m **520851**
per sensori Hall, L = 3 m **275878**

[1]calcolata senza effetto di saturazione (p. 71/178)

Intervallo di utilizzo



Legenda

Operazioni in continuo
Rispettando le seguenti resistenze termiche (linee 17 e 18), con una temperatura ambiente di 25°C si giungerà alla temperatura max. del rotore per operazioni in continuo.
= Limite termico

Operazioni di breve durata
Il motore può essere sovraccaricato per breve tempo e ripetutamente.

Potenza assegnata

Sistema modulare maxon

Dettagli sulla pagina del catalogo 46

Riduttore planetario
∅52 mm
4 - 30 Nm
Pagina 411

Encoder MILE
512 - 4096 impulsi
2 canali
Pagina 462

Elettronica raccomandata:

Guida	Pagina **46**
ESCON Module 50/5	501
ESCON Mod. 50/8 (HE)	502
ESCON 70/10	503
DEC Module 50/5	505
EPOS4 Disk 60/12	517

*Non è possibile combinare 625860 e 647696 con l'encoder MILE poiché l'amperaggio dei connettori sul circuito stampato MILE è limitato a 13 A.