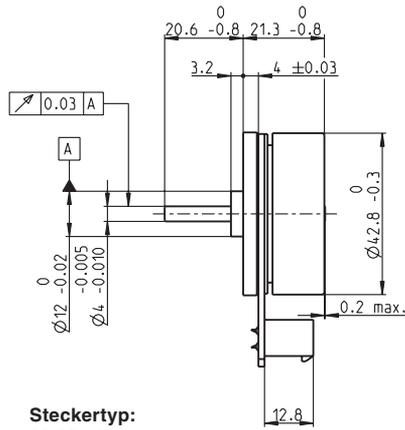
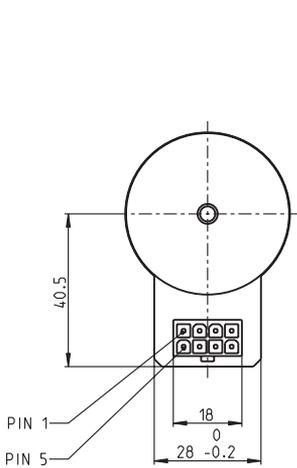
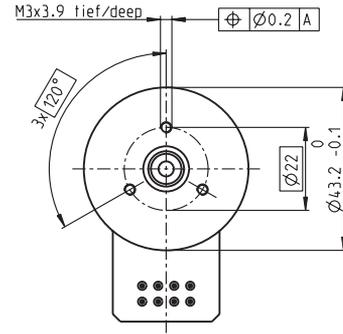


EC 45 flat $\varnothing 45$ mm, bürstenlos, 50 Watt



Steckertyp:
39-28-1083
MOLEX



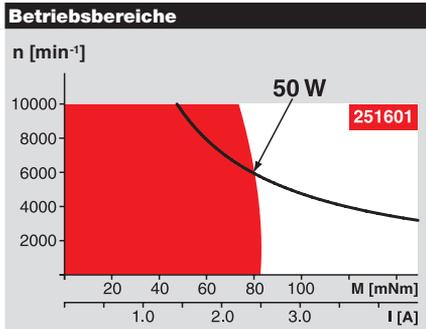
M 1:2

- Lagerprogramm
- Standardprogramm
- Sonderprogramm (auf Anfrage)

Bestellnummern				
mit Hall-Sensoren	339285	251601	339286	339287

Motordaten					
Werte bei Nennspannung					
1 Nennspannung	V	18.0	24.0	24.0	36.0
2 Leerlaufdrehzahl	min ⁻¹	6710	6700	4700	3360
3 Leerlaufstrom	mA	294	201	116	46.9
4 Nenndrehzahl	min ⁻¹	5250	5260	3410	2320
5 Nennmoment (max. Dauerrehmoment)	mNm	96.9	84.3	64.2	94.3
6 Nennstrom (max. Dauerbelastungsstrom)	A	3.54	2.36	1.32	0.861
7 Anhaltmoment	mNm	1100	822	337	488
8 Anlaufstrom	A	43.6	24.5	7.10	4.86
9 Max. Wirkungsgrad	%	85	83	77	82
Kenndaten					
10 Anschlusswiderstand Phase-Phase	Ω	0.413	0.978	3.38	7.41
11 Anschlussinduktivität Phase-Phase	mH	0.322	0.573	1.15	5.15
12 Drehmomentkonstante	mNm A ⁻¹	25.1	33.5	47.5	101
13 Drehzahlkonstante	min ⁻¹ V ⁻¹	380	285	201	95.0
14 Kennliniensteigung	min ⁻¹ mNm ⁻¹	6.24	8.32	14.3	7.00
15 Mechanische Anlaufzeitkonstante	ms	8.82	11.8	20.3	9.90
16 Rotorträgheitsmoment	gcm ²	135	135	135	135

Spezifikationen	
Thermische Daten	
17 Therm. Widerstand Gehäuse-Luft	4.25 KW ⁻¹
18 Therm. Widerstand Wicklung-Gehäuse	4.5 KW ⁻¹
19 Therm. Zeitkonstante der Wicklung	16.6 s
20 Therm. Zeitkonstante des Motors	212 s
21 Umgebungstemperatur	-40 ... +100°C
22 Max. Wicklungstemperatur	+125°C
Mechanische Daten (vorgespannte Kugellager)	
23 Grenzdrehzahl	10000 min ⁻¹
24 Axialspiel bei Axiallast < 4.0 N	0 mm
24 Axialspiel bei Axiallast > 4.0 N	0.14 mm
25 Radialspiel	vorgespannt
26 Max. axiale Belastung (dynamisch)	3.8 N
27 Max. axiale Aufpresskraft (statisch)	50 N
27 Max. axiale Aufpresskraft (statisch, Welle abgestützt)	1000 N
28 Max. radiale Belastung, 7.5 mm ab Flansch	5.5 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	8
30 Anzahl Phasen	3
31 Motorgewicht	110 g

Motordaten gemäss Tabelle sind Nenndaten.

Anschlüsse

Pin 1	Hall-Sensor 1*
Pin 2	Hall-Sensor 2*
Pin 3	4.5 ... 18 VDC
Pin 4	Motorwicklung 3
Pin 5	Hall-Sensor 3*
Pin 6	GND
Pin 7	Motorwicklung 1
Pin 8	Motorwicklung 2

*interner Pull-up (7 ... 13 k Ω) auf Pin 3
Schaltbild für Hall-Sensoren siehe S. 29

Kabel

Anschlusskabel Universal, L = 500 mm	339380
Anschlusskabel zu EPOS, L = 500 mm	354045

Übersicht Seite 16 - 18

maxon-Baukastensystem

Planetengetriebe
 $\varnothing 42$ mm
3 - 15 Nm
Seite 238

Stirnradgetriebe
 $\varnothing 45$ mm
0.5 - 2.0 Nm
Seite 240

Empfohlene Elektronik:

DECS 50/5	Seite 289
DEC 24/3	290
DEC 50/5	291
DEC Module 50/5	291
DECV 50/5	297
EPOS2 Module 36/2	304
EPOS 24/1	304
EPOS2 24/5	305
EPOS P 24/5	308
Hinweise	20