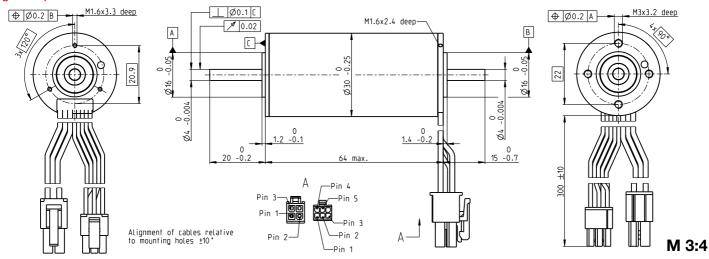
EC-i 30 Ø30 mm, bürstenlos, 75 Watt

High Torque



Artikelnummern

Lagerprogramm
Standardprogramm
Sonderprogramm (auf Anfrage)

Motordaten (provisorisch) Werte bei Nennspannung

1 Nennspannung

2 Leerlaufdrehzahl

mit Hall-Sensoren 539485 539486 **539487** 539488 539489 48 min⁻¹ 7940 7950 7950 7950 8210 mΑ 447 298 223 149 117 6760 6840 6870 6890 7150 108 110 107 110 104 3.64 7.32 4.97 2.48 1.83 1460 1770 1800 1970 1910 Α 102 63.1 46 34.6 % 87.3 88.5 88.6 89 88.8 0.218 0.38 0.782 Ω 0.118 1.39 0.0975 0.219 0.39 0.877 1.46

3 Leerlaufstrom 4 Nenndrehzahl min⁻¹ 5 Nennmoment (max. Dauerdrehmoment) mNm 6 Nennstrom (max. Dauerbelastungsstrom) 7 Anhaltemoment¹ mNm 8 Anlaufstrom 9 Max. Wirkungsgrad Kenndaten 10 Anschlusswiderstand Phase-Phase 11 Anschlussinduktivität Phase-Phase mΗ 12 Drehmomentkonstante mNm A-1 14.3 21.4 28.6 42.9 55.4 min-1 V-13 Drehzahlkonstante 668 446 334 223 173 14 Kennliniensteigung min⁻¹ mNm⁻¹ 5.5 4.54 4.45 4.07 4.33 0.893 0.736 15 Mechanische Anlaufzeitkonstante 0.722 0.66 0.702 ms 16 Rotorträgheitsmoment 15.5 15.5 acm² 15.5 15.5 15.5 Legende Spezifikationen Betriebsbereiche

Thermische Daten Therm. Widerstand Gehäuse-Luft 9.01 K/W 18 Therm. Widerstand Wicklung-Gehäuse19 Therm. Zeitkonstante der Wicklung 2.46 K/W 32.7 s 1090 s 20 Therm. Zeitkonstante des Motors 21 Umgebungstemperatur 22 Max. Wicklungstemperatur -40...+100°C +155°C

Mechanische Daten (vorgespannte Kugellager) Grenzdrehzahl 10 000 min⁻¹ 24 Axialspiel bei Axiallast < 9.0 N 0 mm > 9.0 N 0.14 mm Radialspiel vorgespannt 5 N 26 Max. axiale Belastung (dynamisch) 27 Max. axiale Aufpresskraft (statisch) (statisch, Welle abgestützt) 98 N 1300 N 28 Max. radiale Belastung, 5 mm ab Flansch

n [min-1] 12000 75 W 10000 8000 6000 4000 0 M [n I [A] **Dauerbetriebsbereich** Unter Berücksichtigung der angegebenen thermi-

schen 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

- 30 Anzahl Phasen 31 Motorgewicht
- 242 g

rdatan gamäga Taballa gind Nanndatan

	Motordaten gemass Tabelle sind Nenndaten				
	Anschlüsse Motor (Kabel AWG 20)				
	rot	Motorwicklung 1	Áin 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} 4.524 VDC	Pin 5		
		N.C.	Pin 6		
	Stecker	Artikelnummer			
	Molex	430-25-0600			
Schaltbild für Hall-Sensoren siehe S. 47					

Ø32 mm 1.0 - 6.0 Nm Seite 353 Spindelgetriebe Ø32 mm Seite 382-387

maxon Baukastensystem

Planetengetriebe

Empfohlene Elektronik: Seite 34 Hinweise ESCON 36/3 EC 455 ESCON Mod. 50/4 EC-S 455

ESCON Mod. 50/5 455 ESCON Mod. 50/8 (HE) ESCON 50/5 456 457 DEC Module 50/5 459 EPOS4 50/5 463 EPOS4 Mod./Comp. 50/5 463 EPOS4 Mod./Comp. 50/8 465 EPOS4 70/15 467 EPOS2 P 24/5 470 MAXPOS 50/5 473

Encoder 16 EASY 128 - 1024 Imp., 3 Kanal Seite 418 **Encoder 16 EASY Absolute** 4096 Schritte Seite 422 Encoder 16 RIO 1024 - 32768 Imp., 3 Kanal Seite 435

Details auf Katalogseite 34

Encoder AEDL 5810 1024 - 5000 Imp., 3 Kanal Seite 438

Encoder HEDL 5540 500 Imp., 3 Kanal Seite 445

¹gerechnet ohne Sättigungseffekt (S. 57/162)