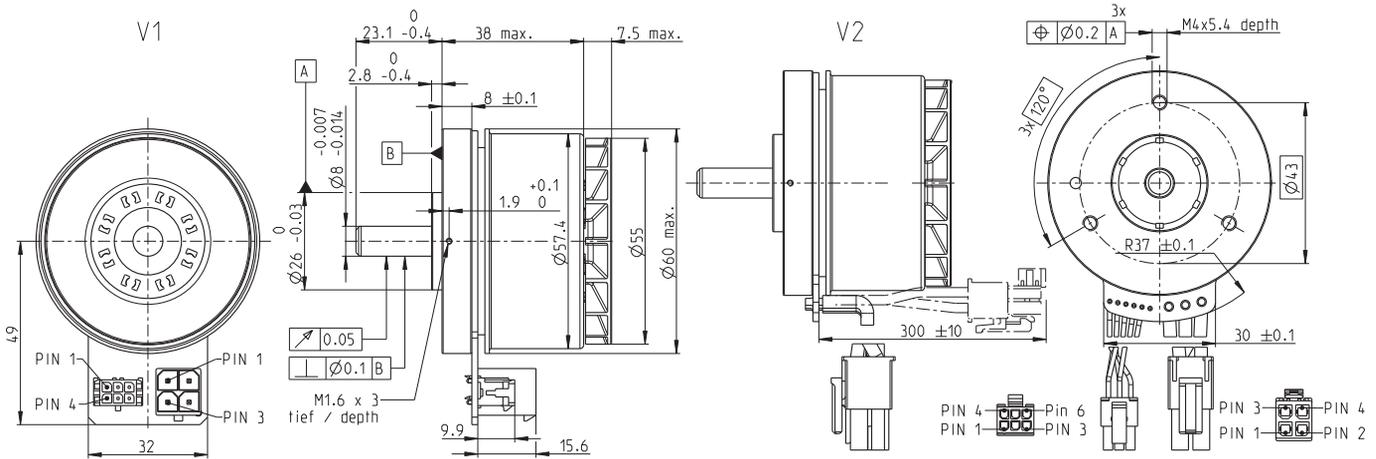


EC 60 flat $\varnothing 60$ mm, bürstenlos, 200 Watt

mit Lüfter

EC flat



M 1:2

- Lagerprogramm
- Standardprogramm
- Sonderprogramm (auf Anfrage)

Artikelnummern

V1 mit Hall-Sensoren	625860	614949	625861
V2 mit Hall-Sensoren und Kabel	647696	642221	647697

Motordaten

Werte bei Nennspannung		12	24	48
1 Nennspannung	V	12	24	48
2 Leerlaufdrehzahl	min ⁻¹	3760	4300	4020
3 Leerlaufstrom	mA	815	497	224
4 Nenndrehzahl	min ⁻¹	2790	3240	3020
5 Nennmoment (max. Dauerdrehmoment)	mNm	492	536	577
6 Nennstrom (max. Dauerbelastungsstrom)	A	15.1*	9.28	4.6
7 Anhaltmoment ¹	mNm	3340	4300	4870
8 Anlaufstrom	A	111	81.9	43.2
9 Max. Wirkungsgrad	%	83.8	85.2	86.3
Kenndaten				
10 Anschlusswiderstand Phase-Phase	Ω	0.108	0.293	1.11
11 Anschlussinduktivität Phase-Phase	mH	0.0911	0.279	1.28
12 Drehmomentkonstante	mNm/A	30	52.5	113
13 Drehzahlkonstante	min ⁻¹ /V	318	182	84.8
14 Kennliniensteigung	min ⁻¹ /mNm	1.14	1.01	0.837
15 Mechanische Anlaufzeitkonstante	ms	9.95	8.83	9.29
16 Rotorträgheitsmoment	gcm ²	832	832	832

Spezifikationen

- Thermische Daten**
- 17 Therm. Widerstand Gehäuse-Luft 1.22 K/W
 - 18 Therm. Widerstand Wicklung-Gehäuse 0.843 K/W
 - 19 Therm. Zeitkonstante der Wicklung 9.19 s
 - 20 Therm. Zeitkonstante des Motors 44 s
 - 21 Umgebungstemperatur -40...+100°C
 - 22 Max. Wicklungstemperatur +125°C
- Mechanische Daten (vorgespante Kugellager)**
- 23 Grenzdrehzahl 6000 min⁻¹
 - 24 Axialspiel bei Axiallast < 12.0 N 0 mm
 - > 12.0 N 0.14 mm
 - 25 Radialspiel vorgespant
 - 26 Max. axiale Belastung (dynamisch) 12 N
 - 27 Max. axiale Aufpresskraft (statisch) 170 N
 - (statisch, Welle abgestützt) 8000 N
 - 28 Max. radiale Belastung, 5 mm ab Flansch 112 N

Weitere Spezifikationen

- 29 Polpaarzahl 7
 - 30 Anzahl Phasen 3
 - 31 Motorgewicht 360 g
- Motordaten gemäss Tabelle sind Nenndaten.

Anschlüsse V1		V2 (Sensoren, AWG 24)	
Pin 1	Hall-Sensor 1	Pin 1	Hall-Sensor 1
Pin 2	Hall-Sensor 2	Pin 2	Hall-Sensor 2
Pin 3	Hall-Sensor 3	Pin 3	Hall-Sensor 3
Pin 4	GND	Pin 4	GND
Pin 5	V _{Hall} 4.5...24 VDC	Pin 5	V _{Hall} 4.5...24 VDC
Pin 6	N.C.	Pin 6	N.C.
V2 (Motor, AWG 14)			
Pin 1	Motorwicklung 1		
Pin 2	Motorwicklung 2		
Pin 3	Motorwicklung 3		
Pin 4	N.C.		

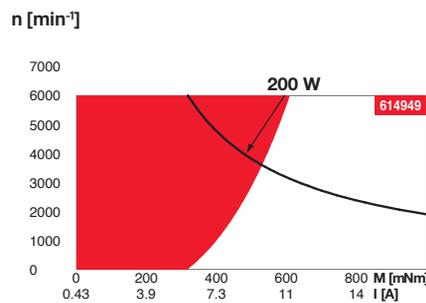
Schaltbild für Hall-Sensoren siehe S. 49

Stecker	Artikelnummer	
Molex Micro-Fit	43045-0627	43025-0600
Molex	76829-0104	171692-0104

Anschlusskabel für V1
für Wicklungen, L = 3 m **520851**
für Hall-Sensoren, L = 3 m **275878**

¹gerechnet ohne Sättigungseffekt (S. 61/168)

Betriebsbereiche



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**

maxon Baukastensystem

Planetengetriebe
 $\varnothing 52$ mm
4 - 30 Nm
Seite 402



Encoder MILE
512 - 4096 Imp.,
2 Kanal
Seite 447

Empfohlene Elektronik:
Hinweise Seite 38
ESCON Module 50/5 487
ESCON Mod. 50/8 (HE) 488
ESCON 70/10 489
DEC Module 50/5 491

*625860 und 647696 können nicht mit dem MILE-Encoder kombiniert werden, da die Steckverbinder auf der MILE-Platine auf 13 A begrenzt sind.