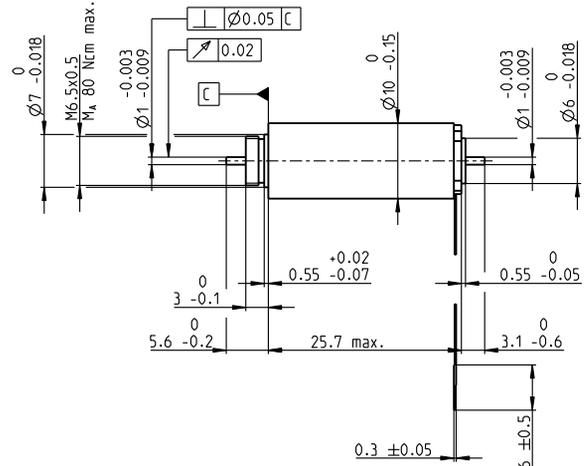
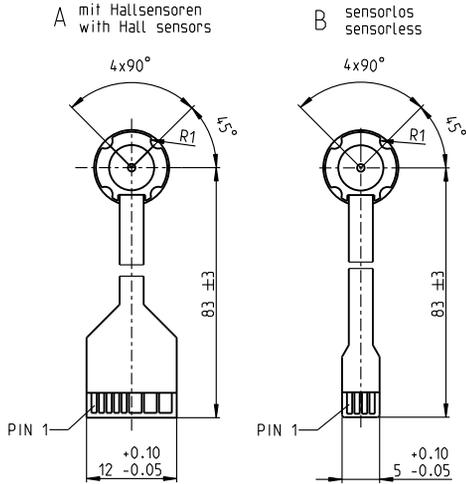


EC 10 Ø10 mm, bürstenlos, 8 Watt

EC



M 1:1

- Lagerprogramm
- Standardprogramm
- Sonderprogramm (auf Anfrage)

		Artikelnummern			
A mit Hall-Sensoren		315170	315171	315172	315173
B sensorlos		315174	315175	315176	315177

Motordaten					
Werte bei Nennspannung					
1 Nennspannung	V	6	9	12	18
2 Leerlaufdrehzahl	min ⁻¹	49200	52500	53200	57100
3 Leerlaufstrom	mA	160	118	90.4	67.3
4 Nenndrehzahl	min ⁻¹	41700	45600	46600	50900
5 Nennmoment (max. Dauerdrehmoment)	mNm	1.74	1.63	1.62	1.61
6 Nennstrom (max. Dauerbelastungsstrom)	A	1.66	1.11	0.843	0.6
7 Anhaltmoment	mNm	12	13	13.7	15.6
8 Anlaufstrom	A	10.4	8.05	6.46	5.27
9 Max. Wirkungsgrad	%	77	78	78	79
Kenndaten					
10 Anschlusswiderstand Phase-Phase	Ω	0.575	1.12	1.86	3.42
11 Anschlussinduktivität Phase-Phase	mH	0.00998	0.0198	0.0342	0.0671
12 Drehmomentkonstante	mNm/A	1.15	1.61	2.12	2.97
13 Drehzahlkonstante	min ⁻¹ /V	8340	5920	4500	3220
14 Kennliniensteigung	min ⁻¹ /mNm	4180	4110	3940	3700
15 Mechanische Anlaufzeitkonstante	ms	3.03	2.97	2.85	2.68
16 Rotorträgheitsmoment	gcm ²	0.0691	0.0691	0.0691	0.0691

Spezifikationen	Betriebsbereiche	Legende
Thermische Daten 17 Therm. Widerstand Gehäuse-Luft 39.8 K/W 18 Therm. Widerstand Wicklung-Gehäuse 5.1 K/W 19 Therm. Zeitkonstante der Wicklung 1.51 s 20 Therm. Zeitkonstante des Motors 221 s 21 Umgebungstemperatur -40...+100°C 22 Max. Wicklungstemperatur +125°C Mechanische Daten (vorgespannte Kugellager) 23 Grenzdrehzahl 65000 min ⁻¹ 24 Axialspiel bei Axiallast < 0.2 N 0 mm > 0.2 N max. 0.14 mm vorgespannt 25 Radialspiel 26 Max. axiale Belastung (dynamisch) 0.16 N 27 Max. axiale Aufpresskraft (statisch) 12 N (statisch, Welle abgestützt) 250 N 28 Max. radiale Belastung, 5 mm ab Flansch 2 N		<p>■ 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.</p> <p> Kurzzeitbetrieb Der Motor darf kurzzeitig und wiederkehrend überlastet werden.</p> <p>— Typenleistung</p>

Weitere Spezifikationen
 29 Polpaarzahl 1
 30 Anzahl Phasen 3
 31 Motorgewicht 13 g

Motordaten gemäss Tabelle sind Nenndaten.

Anschlüsse mit Hall-Sensoren sensorlos

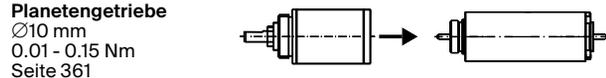
Pin 1	V _{Hall} 4.5...24 VDC	Motorwicklung 1
Pin 2	Hall-Sensor 3	Motorwicklung 2
Pin 3	Hall-Sensor 1	Motorwicklung 3
Pin 4	Hall-Sensor 2	N.C.
Pin 5	GND	
Pin 6	Motorwicklung 3	
Pin 7	Motorwicklung 2	
Pin 8	Motorwicklung 1	

Adapter Artikelnummer
 siehe S. 514 220300 220310

Stecker Artikelnummer
 TE 1-84953-1 84953-4
 Molex 52207-1133 52207-0433

Stecker für Ausführung mit Hall-Sensoren:
 FPC, 11-pol, Rastermass 1.0 mm, top contact style
 Schaltbild für Hall-Sensoren siehe S. 47

maxon Baukastensystem Details auf Katalogseite 36



Empfohlene Elektronik:
Hinweise Seite 36
 ESCON Module 24/2 486
 ESCON 36/3 EC 487
 ESCON Mod. 50/4 EC-S 487
 DEC Module 24/2 491