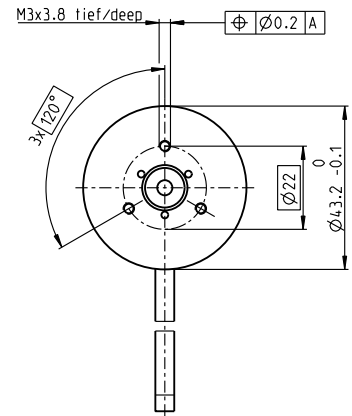
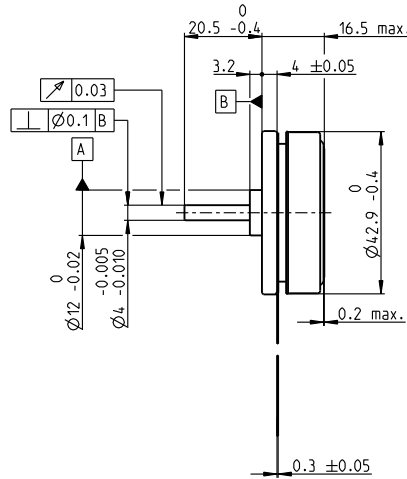
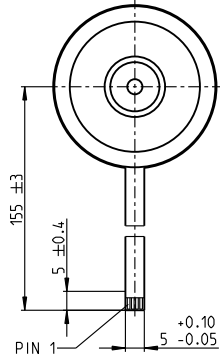
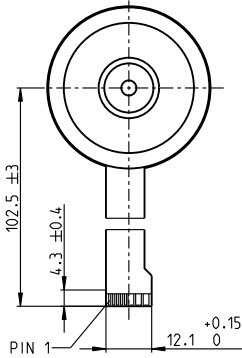


EC 45 flat $\varnothing 42.9$ mm, bürstenlos, 30 Watt

EC flat

A mit Hall-Sensoren
Option mit Kabel und Stecker:
(Massbilder opt.)
Motorlänge +1.3 mm,
Umgebungstemperatur -20...+100°C
Kabellänge 500 mm \pm 10 mm

B sensorlos



M 1:2

- Lagerprogramm
- Standardprogramm
- Sonderprogramm (auf Anfrage)

A mit Hall-Sensoren
Option mit Kabel und Stecker
B sensorlos

Artikelnummern		Lagerprogramm		Standardprogramm		Sonderprogramm (auf Anfrage)	
A mit Hall-Sensoren	200142	339281	339282				
Option mit Kabel und Stecker	668555	668556	668557				
B sensorlos	200189	339283	339284				

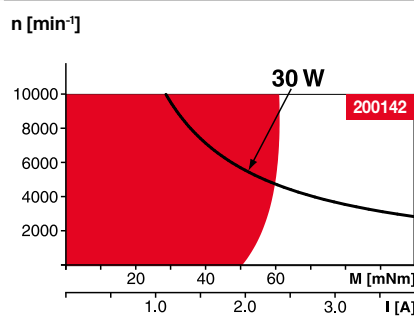
Motordaten

Werte bei Nennspannung		12V		24V		36V	
1 Nennspannung	V	12	12	24	24	36	36
2 Leerlaufdrehzahl	min ⁻¹	4370	4350	4360	4380	4750	4760
3 Leerlaufstrom	mA	163	163	81.4	73	61.6	55.3
4 Nenndrehzahl	min ⁻¹	2940	2800	2940	2900	3290	3270
5 Nennmoment (max. Dauerdrehmoment)	mNm	55	54.7	54.8	55.2	66	66.6
6 Nennstrom (max. Dauerbelastungsstrom)	A	2.02	2.02	1.01	1.01	0.847	0.849
7 Anhaltmoment ¹	mNm	255	219	253	243	380	369
8 Anlaufstrom	A	10	8.58	4.97	4.77	5.38	5.22
9 Max. Wirkungsgrad	%	76	75	76	77	80	81
Kenndaten							
10 Anschlusswiderstand Phase-Phase	Ω	1.2	1.4	4.83	5.03	6.69	6.89
11 Anschlussinduktivität Phase-Phase	mH	0.56	0.56	2.24	2.24	4.29	4.29
12 Drehmomentkonstante	mNm/A	25.5	25.5	51	51	70.6	70.6
13 Drehzahlkonstante	min ⁻¹ /V	374	374	187	187	135	135
14 Kennliniensteigung	min ⁻¹ /mNm	17.6	20.5	17.7	18.5	12.8	13.2
15 Mechanische Anlaufzeitkonstante	ms	17.1	19.9	17.2	17.9	12.4	12.8
16 Rotorträgheitsmoment	gcm ²	92.5	92.5	92.5	92.5	92.5	92.5

Spezifikationen

- Thermische Daten**
- 17 Therm. Widerstand Gehäuse-Luft 6.69 K/W
 - 18 Therm. Widerstand Wicklung-Gehäuse 3.92 K/W
 - 19 Therm. Zeitkonstante der Wicklung 11.4 s
 - 20 Therm. Zeitkonstante des Motors 295 s
 - 21 Umgebungstemperatur -40...+100°C
 - 22 Max. Wicklungstemperatur +125°C
- Mechanische Daten (vorgespannte Kugellager)**
- 23 Grenzdrehzahl 10000 min⁻¹
 - 24 Axialspiel bei Axiallast < 5.0 N 0 mm
 - > 5.0 N typ. 0.14 mm
 - 25 Radialspiel vorgespannt
 - 26 Max. axiale Belastung (dynamisch) 4.8 N
 - 27 Max. axiale Aufpresskraft (statisch) 53 N
 - (statisch, Welle abgestützt) 1000 N
 - 28 Max. radiale Belastung, 5 mm ab Flansch 18 N

Betriebsbereiche



Legende

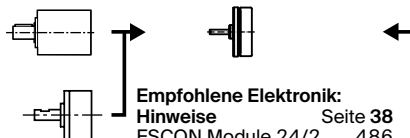
- Dauerbetriebsbereich**
Unter Berücksichtigung der angegebenen thermischen Widerstände (Ziffer 17 und 18) und einer Umgebungstemperatur von 25°C wird bei dauernder Belastung die maximal zulässige Rotortemperatur erreicht = thermische Grenze.
- Kurzzeitbetrieb**
Der Motor darf kurzzeitig und wiederkehrend überlastet werden.
- Typenleistung**

Weitere Spezifikationen

- 29 Polpaarzahl 8
- 30 Anzahl Phasen 3
- 31 Motorgewicht 75 g

maxon Baukastensystem

- Planetengetriebe**
 $\varnothing 42$ mm
3 - 15 Nm
Seite 398
- Stirnradgetriebe**
 $\varnothing 45$ mm
0.5 - 2.0 Nm
Seite 400



Details auf Katalogseite 38

für Motor Typ A:
Encoder MILE
256 - 2048 Imp.,
2 Kanal
Seite 446

- Empfohlene Elektronik:**
- | | |
|-------------------------|----------|
| Hinweise | Seite 38 |
| ESCON Module 24/2 | 486 |
| ESCON 36/3 EC | 487 |
| ESCON Mod. 50/4 EC-S | 487 |
| ESCON Module 50/5 | 487 |
| ESCON 50/5 | 489 |
| DEC Module 24/2 | 491 |
| DEC Module 50/5 | 491 |
| EPOS4 Micro 24/5 | 495 |
| EPOS4 Mod./Comp. 24/1.5 | 496 |
| EPOS4 Mod./Comp. 50/5 | 496 |
| EPOS4 Comp. 24/5 3-axes | 497 |
| EPOS4 50/5 | 501 |
| EPOS2 P 24/5 | 504 |