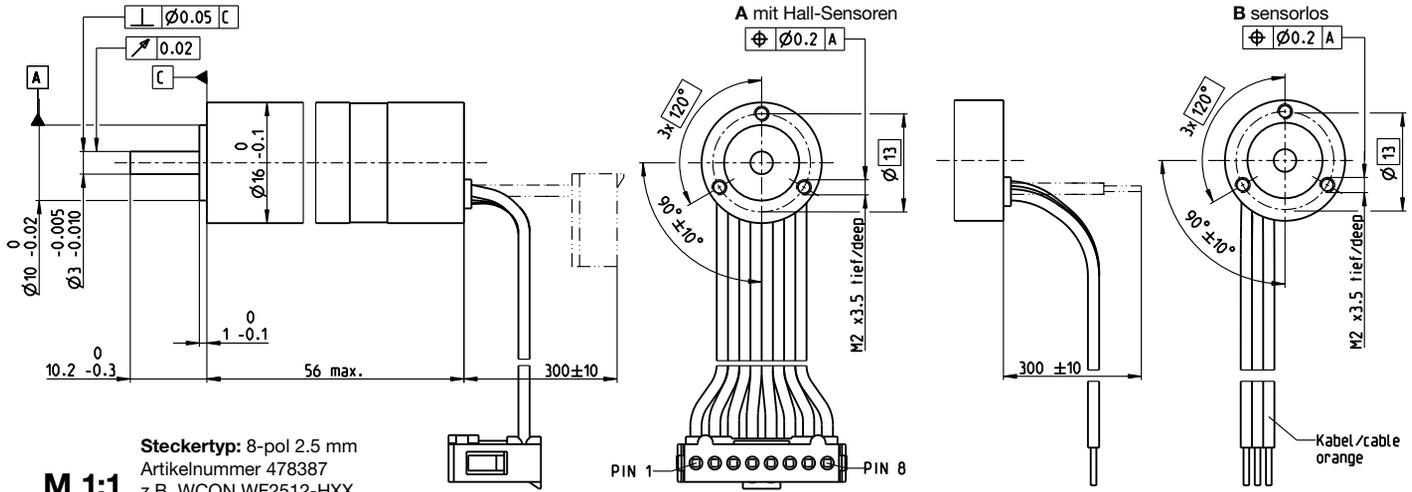


EC 16 Ø16 mm, bürstenlos, 60 Watt

maxon EC motor



M 1:1
Steckertyp: 8-pol 2.5 mm
 Artikelnummer 478387
 z.B. WCON WF2512-HXX

- Lagerprogramm
- Standardprogramm
- Sonderprogramm (auf Anfrage)

Artikelnummern						
A mit Hall-Sensoren	394216	396916	395588	396928	405794	
B sensorlos	397162	397294	397292	397295	405795	

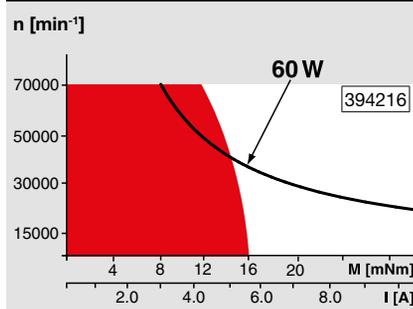
Motordaten

Werte bei Nennspannung						
1 Nennspannung	V	12	18	24	32	48
2 Leerlaufdrehzahl	min ⁻¹	37100	43400	43400	43400	41700
3 Leerlaufstrom	mA	327	272	204	153	96.2
4 Nenndrehzahl	min ⁻¹	32500	39200	39400	39500	37900
5 Nennmoment (max. Dauerdrehmoment)	mNm	17.2	16.9	17	17	17.1
6 Nennstrom (max. Dauerbelastungsstrom)	A	5.82	4.48	3.39	2.54	1.63
7 Anhaltmoment	mNm	157	205	221	230	224
8 Anlaufstrom	A	51.4	52	42.2	32.8	20.5
9 Max. Wirkungsgrad	%	85	86	87	87	87
Kenndaten						
10 Anschlusswiderstand Phase-Phase	Ω	0.233	0.346	0.569	0.976	2.34
11 Anschlussinduktivität Phase-Phase	mH	0.02	0.033	0.059	0.104	0.254
12 Drehmomentkonstante	mNm/A	3.06	3.94	5.25	7	10.9
13 Drehzahlkonstante	min ⁻¹ /V	3120	2420	1820	1360	873
14 Kennliniensteigung	min ⁻¹ /mNm	238	213	197	190	187
15 Mechanische Anlaufzeitkonstante	ms	2.66	2.39	2.21	2.13	2.09
16 Rotorträgheitsmoment	gcm ²	1.07	1.07	1.07	1.07	1.07

Spezifikationen

- Thermische Daten**
- 17 Therm. Widerstand Gehäuse-Luft 10.3 K/W
 - 18 Therm. Widerstand Wicklung-Gehäuse 1.2 K/W
 - 19 Therm. Zeitkonstante der Wicklung 2.53 s
 - 20 Therm. Zeitkonstante des Motors 299 s
 - 21 Umgebungstemperatur -20...+100°C
 - 22 Max. Wicklungstemperatur 155°C
- Mechanische Daten (vorgespannte Kugellager)**
- 23 Grenzdrehzahl 70000 min⁻¹
 - 24 Axialspiel bei Axiallast < 3.5 N 0 mm
 - > 3.5 N max. 0.14 mm
 - 25 Radialspiel vorgespannt
 - 26 Max. axiale Belastung (dynamisch) 3 N
 - 27 Max. axiale Aufpresskraft (statisch) 35 N
 - (statisch, Welle abgestützt) 250 N
 - 28 Max. radiale Belastung, 5 mm ab Flansch 10 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 1
- 30 Anzahl Phasen 3
- 31 Motorgewicht 58 g

Motordaten gemäss Tabelle sind Nenndaten.

Anschlüsse A

- braun Motorwicklung 1 Pin 1
- rot Motorwicklung 2 Pin 2
- orange Motorwicklung 3 Pin 3
- gelb V_{Hall} 3...24 VDC Pin 4
- grün GND Pin 5
- blau Hall-Sensor 1 Pin 6
- violett Hall-Sensor 2 Pin 7
- grau Hall-Sensor 3 Pin 8

Schaltbild für Hall-Sensoren siehe S. 41

Anschlüsse B (Kabel AWG 24)

- braun Motorwicklung 1
- rot Motorwicklung 2
- orange Motorwicklung 3

maxon Baukastensystem

<p>Planetengetriebe Ø16 mm 0.2 - 0.6 Nm Seite 321</p> <p>Planetengetriebe Ø22 mm 0.5 - 1.0 Nm Seite 325</p> <p>Planetengetriebe Ø22 mm 0.5 - 2.0 Nm Seite 328</p> <p>Spindelgetriebe Ø16/22 mm Seite 361-365</p>		<p>Empfohlene Elektronik: Hinweise Seite 32</p> <ul style="list-style-type: none"> ESCON 36/3 EC 427 ESCON Mod. 50/4 EC-S 427 ESCON Module 50/5 427 ESCON 50/5 428 ESCON 70/10 428 DEC Module 50/5 430 EPOS2 50/5 435 EPOS2 70/10 435 EPOS2 P 24/5 438 EPOS4 Module/CB 50/5 442 EPOS4 Module 50/8 443 EPOS4 Comp. 50/8 CAN 443 MAXPOS 50/5 447 	<p>für Typ A: Encoder MR 128/256/512 Imp., Seite 403</p>
---	--	--	---

Übersicht Seite 28-36