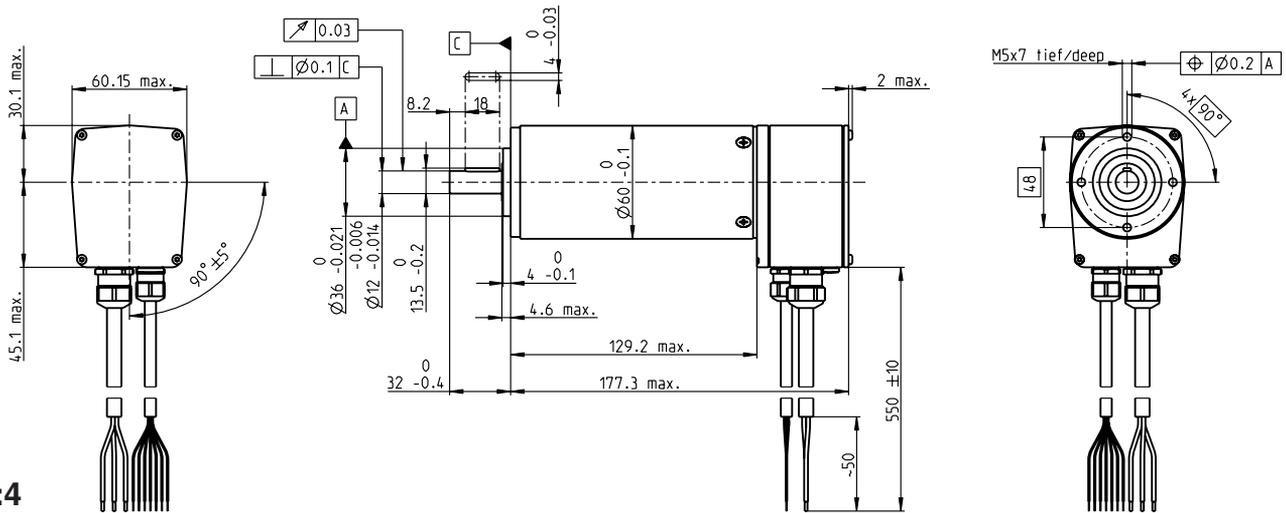


EC 60 Ø60 mm, bürstenlos, 400 Watt, CE approved



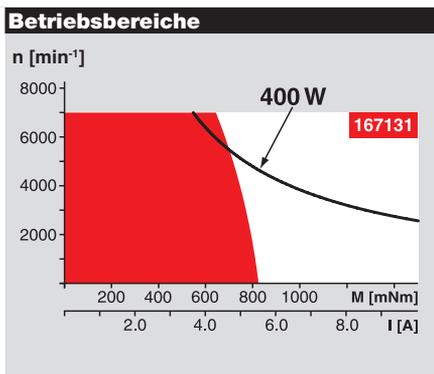
M 1:4

- Lagerprogramm
- Standardprogramm
- Sonderprogramm (auf Anfrage)

Bestellnummern	
167132	167131

Motordaten			
Werte bei Nennspannung			
1 Nennspannung	V	48.0	48.0
2 Leerlaufdrehzahl	min ⁻¹	5370	3100
3 Leerlaufstrom	mA	733	304
4 Nenndrehzahl	min ⁻¹	4960	2680
5 Nennmoment (max. Dauerrehmoment)	mNm	747	830
6 Nennstrom (max. Dauerbelastungsstrom)	A	9.38	5.85
7 Anhaltmoment	mNm	11800	6820
8 Anlaufstrom	A	139	46.4
9 Max. Wirkungsgrad	%	86	85
Kenndaten			
10 Anschlusswiderstand Phase-Phase	Ω	0.345	1.03
11 Anschlussinduktivität Phase-Phase	mH	0.273	0.82
12 Drehmomentkonstante	mNm A ⁻¹	84.9	147
13 Drehzahlkonstante	min ⁻¹ V ⁻¹	113	65.0
14 Kennliniensteigung	min ⁻¹ mNm ⁻¹	0.457	0.457
15 Mechanische Anlaufzeitkonstante	ms	3.98	3.98
16 Rotorträgheitsmoment	gcm ²	831	831

Spezifikationen	
Thermische Daten	
17 Therm. Widerstand Gehäuse-Luft	1.3 KW ⁻¹
18 Therm. Widerstand Wicklung-Gehäuse	0.5 KW ⁻¹
19 Therm. Zeitkonstante der Wicklung	33.7 s
20 Therm. Zeitkonstante des Motors	1200 s
21 Umgebungstemperatur	-20 ... +100°C
22 Max. Wicklungstemperatur	+125°C
Mechanische Daten (vorgespannte Kugellager)	
23 Grenzdrehzahl	7000 min ⁻¹
24 Axialspiel bei Axiallast < 30 N	0 mm
24 Axialspiel bei Axiallast > 30 N	max. 0.14 mm
25 Radialspiel	vorgespannt
26 Max. axiale Belastung (dynamisch)	26 N
27 Max. axiale Aufpresskraft (statisch)	392 N
27 Max. axiale Aufpresskraft (statisch, Welle abgestützt)	8000 N
28 Max. radiale Belastung, 5 mm ab Flansch	240 N



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	2450 g
31 Schutzgrad	IP54

Motordaten gemäss Tabelle sind Nenndaten.

Anschlüsse Motor (Kabel AWG 16)
 Kabel 1 Motorwicklung 1
 Kabel 2 Motorwicklung 2
 Kabel 3 Motorwicklung 3

Anschlüsse Sensoren (Kabel AWG 24)¹⁾
 weiss Hall-Sensor 3
 braun Hall-Sensor 2
 grün Hall-Sensor 1
 gelb GND
 grau V_{Hall} 4.5 ... 24 VDC
 blau Temperatursensor (PTC)
 rosa Temperatursensor (PTC)

1) In Kombination mit Resolver nicht herausgeführt.
 Temperaturüberwachung, PTC Widerstand Micropille 110°C, R 25°C < 0.5 kΩ, R 105°C = 1.2 ... 1.5 kΩ, R 115°C = 7 ... 13 kΩ, R 120°C = 18 ... 35 kΩ
 Schaltbild für Hall-Sensoren siehe S. 27

maxon-Baukastensystem

Planetengetriebe
 Ø81 mm
 20 - 120 Nm
 Seite 243

Encoder HEDL 9140
 500 Imp.,
 3 Kanal
 Seite 271

Resolver Res
 Ø26 mm
 10 V
 Seite 277

Bremse AB 41
 24 VDC
 2.0 Nm
 Seite 321

Empfohlene Elektronik:

DECS 50/5	Seite 289
DEC 50/5	291
DEC Module 50/5	291
DEC 70/10	297
DES 50/5	298
DES 70/10	298
EPOS2 70/10	305
Hinweise	20