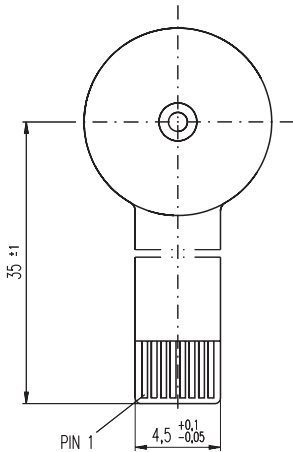
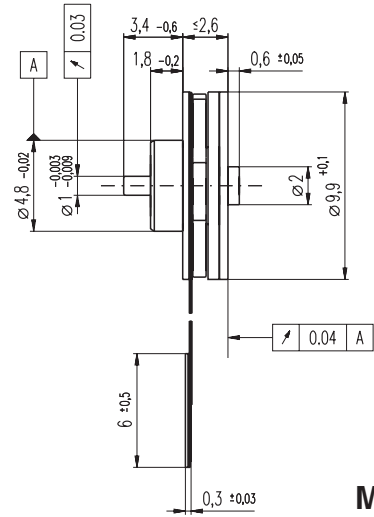
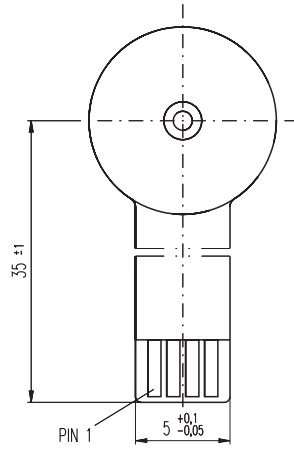


EC 10 flat Ø10 mm, bürstenlos, 0.2 Watt

A mit Hall-Sensoren



B sensorlos



M 2.5:1

- Lagerprogramm
- Standardprogramm
- Sonderprogramm (auf Anfrage)

A mit Hall-Sensoren
B sensorlos

Bestellnummern

302000
301999

Motordaten (provisorisch)

Werte bei Nennspannung			
1	Nennspannung	V	4.0
2	Leerlaufdrehzahl	min ⁻¹	15000
3	Leerlaufstrom	mA	15.1
4	Nennndrehzahl	min ⁻¹	k.A.
5	Nennmoment	mNm	0.24
6	Nennstrom	A	0.111
7	Anhaltmoment	mNm	0.18
8	Anlaufstrom	A	0.0862
9	Max. Wirkungsgrad	%	36.3
Kenndaten			
10	Anschlusswiderstand Phase-Phase	Ω	46.4
11	Anschlussinduktivität Phase-Phase	mH	0.277
12	Drehmomentkonstante	mNm A ⁻¹	2.09
13	Drehzahlkonstante	min ⁻¹ V ⁻¹	4570
14	Kennliniensteigung	min ⁻¹ mNm ⁻¹	101000
15	Mechanische Anlaufzeitkonstante	ms	84.9
16	Rotorträgheitsmoment	gcm ²	0.0800

Spezifikationen

Thermische Daten		
17	Therm. Widerstand Gehäuse-Luft	50 KW ⁻¹
18	Therm. Widerstand Wicklung-Gehäuse	50 KW ⁻¹
19	Therm. Zeitkonstante der Wicklung	2.17 s
20	Therm. Zeitkonstante des Motors	20.5 s
21	Umgebungstemperatur	-40 ... +85°C
22	Max. Wicklungstemperatur	+100°C
Mechanische Daten (vorgespannte Kugellager)		
23	Grenzdrehzahl	22000 min ⁻¹
24	Axialspiel bei Axiallast < 0.1 N	0 mm
	> 0.1 N	0.06 mm
		vorgespannt
25	Radialspiel	
26	Max. axiale Belastung (dynamisch)	1 N
27	Max. axiale Aufpresskraft (statisch) (statisch, Welle abgestützt)	6 N
28	Max. radiale Belastung, 1 mm ab Flansch	1 N
Weitere Spezifikationen		
29	Polpaarzahl	4
30	Anzahl Phasen	3
31	Motorgewicht	0.82 g

Motordaten gemäss Tabelle sind Nenndaten.

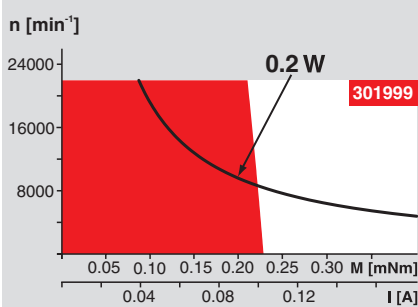
Anschlüsse mit Hall-Sensoren sensorlos

Pin 1	Motorwicklung 3	Motorwicklung 1
Pin 2	Motorwicklung 2	Motorwicklung 2
Pin 3	Hall-Sensor 3	Motorwicklung 3
Pin 4	V _{ref} 4.5...12 VDC	N.C.
Pin 5	GND	
Pin 6	Hall-Sensor 1	
Pin 7	Hall-Sensor 2	
Pin 8	Motorwicklung 1	

Stecker	Artikelnummer	Artikelnummer
MOLEX	52745-0896	52207-0485
MOLEX		52089-0419
TYCO		84953-4

Stecker für Ausführung mit Hall-Sensoren:
FPC, 8-pol, Rastermass 0.5 mm, top contact style
Schaltbild für Hall-Sensoren siehe S. 29

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

Übersicht Seite 16 - 21

Empfohlene Elektronik:

DECS 50/5	Seite 288
DEC 24/1	288
DEC Module 24/2	289
Hinweise	20