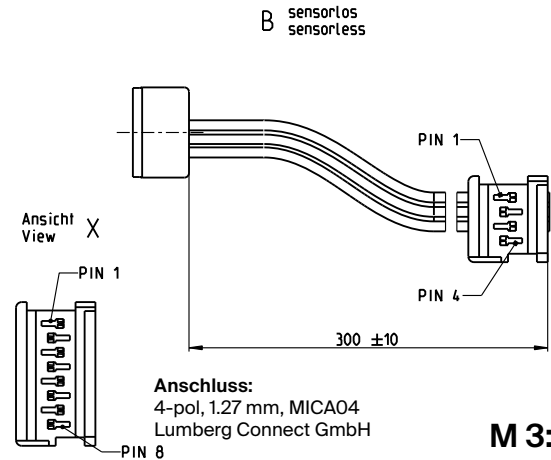
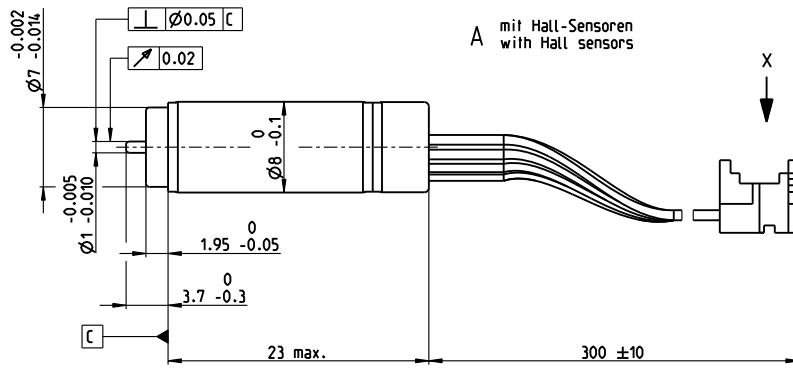


ECX SPEED 8 M bürstenlos BLDC-Motor Ø8 mm

Eckdaten: 2/4.7 W, 0.98 mNm, 50 000 min⁻¹



ECX SPEED



Anschluss:
8-pol, 1.27 mm, MICA08
Lumberg Connect GmbH

Anschluss:
4-pol, 1.27 mm, MICA04
Lumberg Connect GmbH

M 3:2

Motordaten

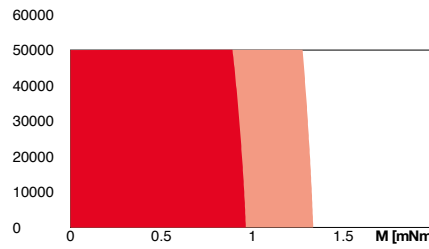
1_ Nennspannung	V	6	12	24
2_ Leerlaufdrehzahl	min ⁻¹	35400	43300	42200
3_ Leerlaufstrom	mA	105	69.0	33.2
4_ Nenndrehzahl	min ⁻¹	24200	33100	32300
5_ Nennmoment (max. Dauerdrehmoment)	mNm	0.917	0.874	0.877
6_ Nennstrom (max. Dauerbelastungsstrom)	A	0.687	0.406	0.198
7_ Anhaltmoment	mNm	3.04	3.88	3.92
8_ Anlaufstrom	A	1.98	1.54	0.755
9_ Max. Wirkungsgrad	%	61	63	64
10_ Anschlusswiderstand	Ω	3.02	7.8	31.8
11_ Anschlussinduktivität	mH	0.039	0.106	0.447
12_ Drehmomentkonstante	mNm/A	1.53	2.51	5.19
13_ Drehzahlkonstante	min ⁻¹ /V	6230	3780	1840
14_ Kennliniensteigung	min ⁻¹ /mNm	12300	11700	11300
15_ Mechanische Anlaufzeitkonstante	ms	3.21	3.06	2.95
16_ Rotorträgheitsmoment	gcm ²	0.0249	0.0249	0.0249

Thermische Daten

17_ Therm. Widerstand Gehäuse-Luft	K/W	51.2
18_ Therm. Widerstand Wicklung-Gehäuse	K/W	3.5
19_ Therm. Zeitkonstante der Wicklung	s	0.811
20_ Therm. Zeitkonstante des Motors	s	154
21_ Umgebungstemperatur	°C	-20...+85
22_ Max. Wicklungstemperatur	°C	+125

Betriebsbereiche

n [min⁻¹] Wicklung 12 V



- Dauerbetriebsbereich
- Dauerbetriebsbereich bei reduziertem therm. Widerstand $R_{\theta 2}$ 50%
- Kurzzeitbetriebsbereich

Mechanische Daten Kugellager

23_ Grenzdrehzahl	min ⁻¹	50 000
24_ Axialspiel	mm	0..0.07
Vorspannung	N	0.3
Kraftrichtung		Zug
25_ Radialspiel		vorgespannt
26_ Max. axiale Belastung (dynamisch)	N	0.2
27_ Max. axiale Aufpresskraft (statisch) (Welle abgestützt)	N	10
28_ Max. radiale Belastung [mm ab Flansch]	N	2 [2]

Weitere Spezifikationen

29_ Polpaarzahl		1
30_ Anzahl Phasen		3
31_ Motorgewicht	g	6
32_ Typischer Geräuschpegel [min ⁻¹]	dBA	49 [50 000]

Anschlüsse A (Flachband-Kabel AWG 28, Rastermass 1.27 mm)

Pin 1	Motorwicklung 1
Pin 2	Motorwicklung 2
Pin 3	Motorwicklung 3
Pin 4	V _{Hall} 1.6...5.5 VDC
Pin 5	GND
Pin 6	Hall-Sensor 1
Pin 7	Hall-Sensor 2
Pin 8	Hall Sensor 3

Ausgangssignal: CMOS-kompatibel
Ausgangstrom pro Kanal: max 0.5 mA

Anschlüsse B (Flachband-Kabel AWG 28, Rastermass 1.27 mm)

Pin 1	Motorwicklung 1
Pin 2	Motorwicklung 2
Pin 3	Motorwicklung 3
Pin 4	nicht verbunden

maxon Baukastensystem

maxon gear	Stufen [opt.]
322_GPX 8 A	1-5

maxon sensor	für Motor Typ A:
430_ENX 8 MAG	für Motor Typ A + B:
431_ENX 8 EASY INT	432_ENX 8 EASY INT Abs.

maxon motor control	486_ESCON Module 24/2
	487_ESCON 36/3 EC
	487_ESCON Module 50/4 EC-S
	491_DEC Module 24/2
	496_EPOS4 Mod./Comp. 24/1.5

Details auf Katalogseite 32

Konfiguration

Welle vorne: Länge
Elektrischer Anschluss: Flex oder Kabel, Kabellänge
Kabelisolation: PVC/PO/FEP

¹Für Typ A:
PVC-Kabel (-20...85°C)
PO- und FEP-Kabel (-30...85°C)
Für Typ B:
PVC-Kabel (-20...100°C)
PO- und FEP-Kabel (-40...100°C)

Kabel-mit-Stecker-Konfiguration:
Adapter Micromotor (Art.-Nr. 498157)
bei jeder maxon Steuerung notwendig.

xdrives.maxongroup.com