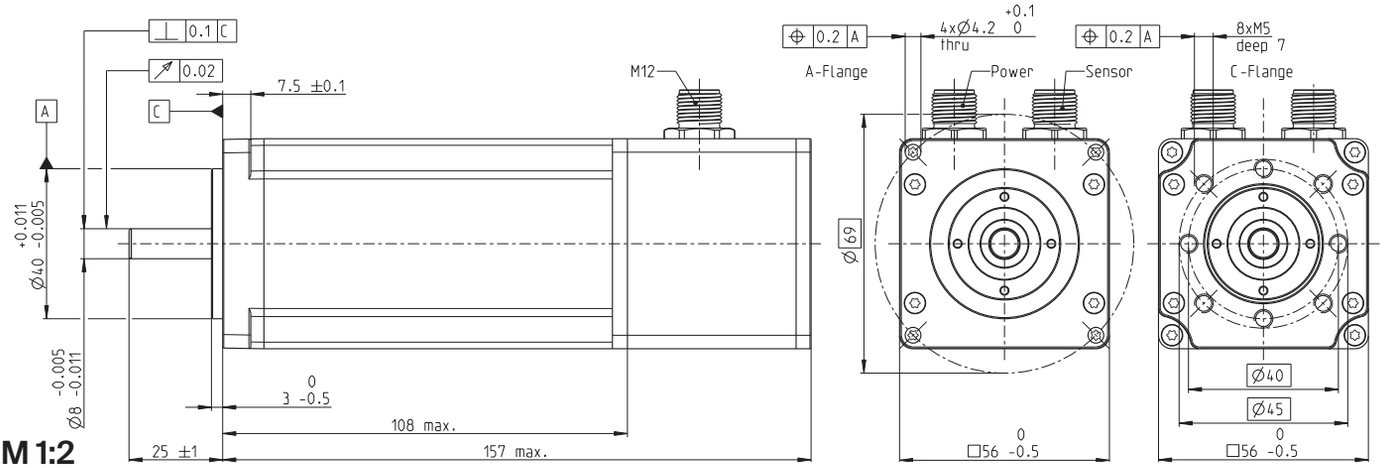
IDX 56 L sans balais
Moteur BLDC □56 mm

NEW

Caractéristiques principales: 400/500 W, 1110 mNm, 6000 tr/min



M 1:2

	Paramètres du moteur			
1_	Tension nominale	V	24	48
2_	Vitesse à vide	tr/min	3440	5440
3_	Courant à vide	mA	693	673
4_	Vitesse nominale	tr/min	2860	4740
5_	Couple nominal (couple max. permanent)	mNm	1110	979
6_	Courant nominal (courant charge perm. max.)	A	15.6	11.1
7_	Couple de démarrage	mNm	16700	27100
8_	Courant de démarrage	A	252	324
9_	Rendement max.	%	89.9	91.2
10_	Résistance aux bornes	Ω	0.0952	0.148
11_	Inductance aux bornes	mH	0.138	0.221
12_	Constante de couple	mNm/A	66.2	83.6
13_	Constante de vitesse	tr/min/V	144	114
14_	Pente vitesse/couple	tr/min/mNm	0.208	0.202
15_	Constante de temps mécanique	ms	0.576	0.561
16_	Moment d'inertie du rotor	gcm^2	265	265

	Caractéristiques thermiques		
17_	Résistance therm. boîtier/air ambiant	K/W	1.94
18_	Résistance therm. bobinage/boîtier	K/W	0.67
19_	Constante therm. temps de bobinage	s	17.7
20_	Constante therm. de temps moteur	s	1160
21_	Température ambiante	°C	-40...+100
22_	Température max. du bobinage	°C	155

	Caractéristiques mécaniques roulement à billes		
23_	Vitesse max. admise	tr/min	6000
24_	Jeu axial	mm	0...0.14
	Précontrainte	N	15
	Sens de la force		traction
25_	Jeu radial		précontraint
26_	Charge axiale max. (dynamique)	N	12
27_	Force de chassage axiale max. (statique)	N	150
	(arbre soutenu)	N	
28_	Charge radiale max. [mm du flasque]	N	110 [12.5]

	Autres spécifications		
29_	Nombre de paires de pôles		8
30_	Nombre de phases		3
31_	Poids du moteur	g	1196
32_	Niveau sonore typique [tr/min]	dBA	58 [4000]

Power connexions (M12, male, 5 pôles, L codé)

Pin 1	Bobinage du moteur 1
Pin 2	Bobinage du moteur 2
Pin 3	Bobinage du moteur 3
Pin 4	U_{brake} +24 VDC (optionnelle)
Pin 5	U_{brake} GND (optionnelle)

Capteur connexions (M12, male, 17 pôles, A codé)

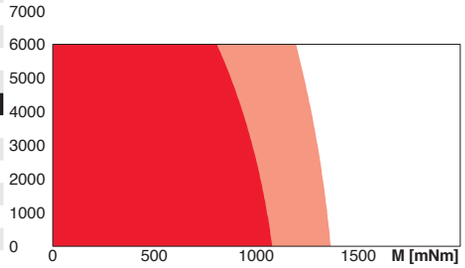
Pin 1	GND	Pin 10	B
Pin 2	NTC	Pin 11	DATA/
Pin 3	V_{CC} 4.75...26 V	Pin 12	DATA
Pin 4	A	Pin 13	CLK
Pin 5	I/	Pin 14	CLK/
Pin 6	A/	Pin 15	Capteur à effet Hall 3
Pin 7	B/	Pin 16	Capteur à effet Hall 1
Pin 8	I	Pin 17	Capteur à effet Hall 2
Pin 9	NTC		

Résistance CTN 25°C: 10 kOhm ±1%, beta (25–100°C): 3460 K

Schéma de câblage de capteurs Hall, voir page S. 49

Plages de fonctionnement

n [tr/min] Bobinage 48 V



- Plage de fonctionnement continu
- Plage de fonctionnement continu avec résistance therm. R_{th2} 50%
- Plage de fonctionnement intermittente

Système modulaire maxon

Détails sur la page de catalogue 32

maxon gear	Étages [opt.]	maxon sensor	maxon motor control
354-355_GPX 52 A/UP/LN	1–3	integrated	488_ESCON Module 50/8
			488_ESCON Module 50/8 HE
		maxon brake	489_ESCON 70/10
		522_AB 34	497_EPOS4 Mod./Comp. 50/15
			501_EPOS4 70/15

Configuration

Flasque avant: flasque A/flasque C
Interface codeur: SSI/BiSS-C

Remarques concernant le codeur

Niveau de sortie incrémentiel, RS422 à tension d'alimentation interne de 5 V
Niveau d'entrée/de sortie absolu, RS422 à tension d'alimentation interne de 5 V
Résolution (non configurable) 1024 impulsions / 4096 pas (12 bit)
Des informations complémentaires concernant les produits se trouvent en ligne, dans la section ENX 22 EASY INT

xdrives.maxongroup.com

Edition mai 2020 / Données provisoires / Modifications réservées