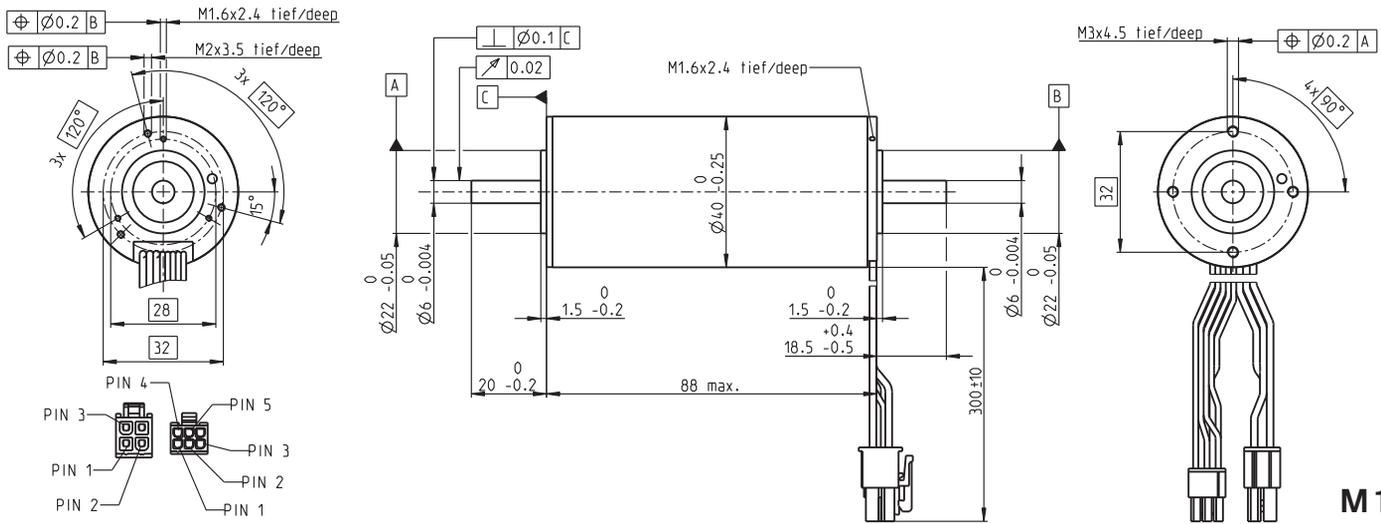


EC-max 40 Ø40 mm, à commutation électronique, 120 Watt

EC-max



M 1:2

- Programme Stock
- Programme Standard
- Programme Spécial (sur demande)

Numéros d'article

283870 283871 283872 **283873**

Caractéristiques moteur

Valeurs à la tension nominale					
1 Tension nominale	V	48	48	48	48
2 Vitesse à vide	tr/min	10100	7240	4720	3610
3 Courant à vide	mA	310	188	104	72.8
4 Vitesse nominale	tr/min	9250	6280	3770	2670
5 Couple nominal (couple permanent max.)	mNm	170	185	203	211
6 Courant nominal (courant permanent max.)	A	4.06	3.1	2.19	1.74
7 Couple de démarrage	mNm	2090	1490	1050	838
8 Courant de démarrage	A	46.7	23.7	10.9	6.68
9 Rendement max.	%	85	83	82	80
Caractéristiques					
10 Résistance aux bornes (phase-phase)	Ω	1.03	2.02	4.4	7.19
11 Inductivité (phase-phase)	mH	0.204	0.4	0.937	1.6
12 Constante de couple	mNm/A	44.8	62.8	96.1	126
13 Constante de vitesse	tr/min/V	213	152	99.4	76.1
14 Pente vitesse/couple	tr/min/mNm	4.89	4.9	4.55	4.35
15 Constante de temps mécanique	ms	5.17	5.19	4.81	4.61
16 Inertie du rotor	gcm ²	101	101	101	101

Spécifications

- ### Données thermiques
- 17 Résistance therm. carcasse/air ambiant 3.45 K/W
 - 18 Résistance therm. bobinage/carcasse 0.29 K/W
 - 19 Constante de temps therm. bobinage 3.96 s
 - 20 Constante de temps therm. du moteur 1240 s
 - 21 Température ambiante -40...+100°C
 - 22 Température max. de bobinage +155°C

- ### Données mécaniques (roulements préchargés)
- 23 Nombre de tours limite 12000 tr/min
 - 24 Jeu axial < 10 N 0 mm
 - sous charge axiale > 10 N 0.14 mm
 - 25 Jeu radial préchargé
 - 26 Charge axiale max. (dynamique) 8 N
 - 27 Force de chassage axiale max. (statique) 211 N
 - (statique, axe maintenu) 4000 N
 - 28 Charge radiale max. à 5 mm du flasque 80 N

- ### Autres spécifications
- 29 Nombre de paires de pôles 1
 - 30 Nombre de phases 3
 - 31 Poids du moteur 720 g
- Les caractéristiques moteur du tableau sont des valeurs nominales.

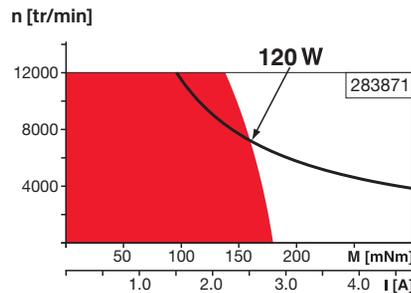
- ### Connexions moteur (câble AWG 20)
- | | | |
|-------|----------------------|-------|
| rouge | Bobinage 1 du moteur | Pin 1 |
| noir | Bobinage 2 du moteur | Pin 2 |
| blanc | Bobinage 3 du moteur | Pin 3 |
| | N.C. | Pin 4 |

- ### Connecteur N° d'article
- Molex 39-01-2040

- ### Connexions Sensors (câble AWG 26)
- | | | |
|-------|------------------------------|-------|
| jaune | Capteurs à effet Hall 1 | Pin 1 |
| brun | Capteurs à effet Hall 2 | Pin 2 |
| gris | Capteurs à effet Hall 3 | Pin 3 |
| bleu | GND | Pin 4 |
| vert | V _{Hall} 3...24 VDC | Pin 5 |
| | N.C. | Pin 6 |

- ### Connecteur N° d'article
- Molex 430-25-0600
- Schéma de câblage de capteurs Hall, voir p. 47

Plages d'utilisation

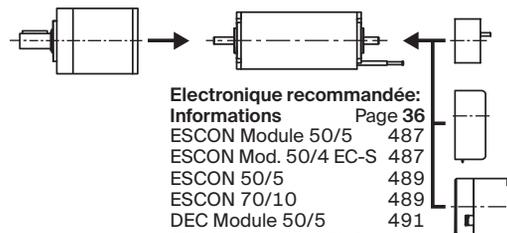


Légende

- Plage de fonctionnement permanent**
Compte tenu des résistances thermiques (lignes 17 et 18) la température maximum du rotor peut être atteinte au valeur nominal de couple et vitesse et à la température ambiante de 25°C.
= Limite thermique.
- Fonctionnement intermittent**
La surcharge doit être de courte durée.
- Puissance conseillée**

Construction modulaire maxon

- ### Réducteur planétaire
- Ø52 mm
 - 4 - 30 Nm
 - Page 402



- ### Electronique recommandée:
- | | |
|-----------------------|---------|
| Informations | Page 36 |
| ESCON Module 50/5 | 487 |
| ESCON Mod. 50/4 EC-S | 487 |
| ESCON 50/5 | 489 |
| ESCON 70/10 | 489 |
| DEC Module 50/5 | 491 |
| EPOS4 Mod./Comp. 50/5 | 496 |
| EPOS4 Module 50/8 | 497 |
| EPOS4 Comp. 50/8 CAN | 499 |
| EPOS4 50/5 | 501 |
| EPOS2 P 24/5 | 504 |

- ### Codeur MR
- 256 - 1024 Imp.,
 - 3 canaux
 - Page 464

- ### Codeur HEDL 5540
- 500 Imp.,
 - 3 canaux
 - Page 475
- ### Frein AB 28
- 24 VDC
 - 0.4 Nm
 - Page 518