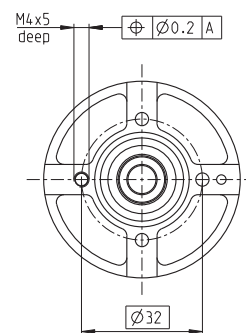
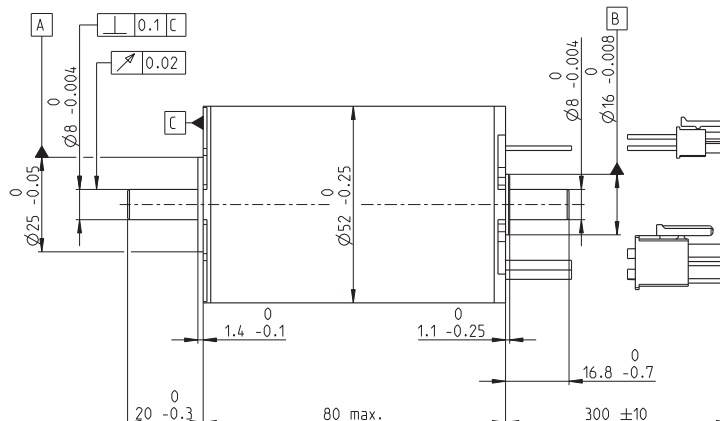
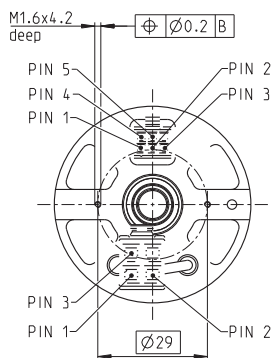


# EC-i 52 Ø52 mm, sans balais, 250 Watt

ouvert motor

**NEW**

EC-i



alignment of cables relative to mounting holes ±10°

**M 1:2**

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

## Numéros d'article

avec capteurs à effet Hall

667060    667061    667062    667063

### Caractéristiques moteur

Valeurs à la tension nominale		667060	667061	667062	667063
1 Tension nominale	V	18	24	36	48
2 Vitesse à vide	tr/min	4450	4860	5010	5090
3 Courant à vide	mA	829	707	493	379
4 Vitesse nominale	tr/min	3840	4220	4360	4440
5 Couple nominal (couple permanent max.)	mNm	520	534	564	544
6 Courant nominal (courant permanent max.)	A	13.1	10.9	7.89	5.83
7 Couple de démarrage <sup>1</sup>	mNm	10300	12800	15600	15300
8 Courant de démarrage	A	269	274	229	171
9 Rendement max.	%	89.3	90.2	91	90.9
<b>Caractéristiques</b>					
10 Résistance aux bornes (phase-phase)	Ω	0.0668	0.0876	0.157	0.281
11 Inductivité (phase-phase)	mH	0.0826	0.123	0.261	0.45
12 Constante de couple	mNm/A	38.2	46.7	68	89.2
13 Constante de vitesse	tr/min/V	250	204	140	107
14 Pente vitesse/couple	tr/min/mNm	0.436	0.383	0.325	0.337
15 Constante de temps mécanique	ms	0.776	0.681	0.578	0.599
16 Inertie du rotor	gcm <sup>2</sup>	170	170	170	170

### Spécifications

- Données thermiques**
- 17 Résistance therm. carcasse/air ambiant 4.09 K/W
  - 18 Résistance therm. bobinage/carcasse 0.641 K/W
  - 19 Constante de temps therm. bobinage 23.1 s
  - 20 Constante de temps therm. du moteur 1530 s
  - 21 Température ambiante -40...+100°C
  - 22 Température max. de bobinage +155°C

- Données mécaniques (roulements préchargés)**
- 23 Nombre de tours limite 6000 tr/min
  - 24 Jeu axial < 9.0 N 0 mm
  - sous charge axiale > 9.0 N 0.14 mm
  - 25 Jeu radial préchargé
  - 26 Charge axiale max. (dynamique) 12 N
  - 27 Force de chassage axiale max. (statique) 150 N
  - (statique, axe maintenu) 6000 N
  - 28 Charge radiale max. à 5 mm du flasque 110 N

### Autres spécifications

- 29 Nombre de paires de pôles 8
  - 30 Nombre de phases 3
  - 31 Poids du moteur 750 g
- Les caractéristiques moteur du tableau sont des valeurs nominales.

- Connexions moteur (câble AWG 16)**
- rouge Bobinage 1 Pin 1
  - noir Bobinage 2 Pin 2
  - blanc Bobinage 3 Pin 3
  - N.C. Pin 4

- Connecteur N° d'article**
- Molex 171692-0104

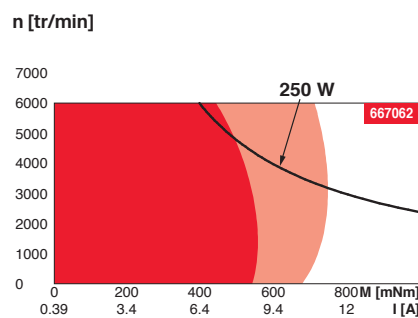
- Connexions capteurs (câble AWG 26)**
- jaune Capteurs Hall 1 Pin 1
  - brun Capteurs Hall 2 Pin 2
  - gris Capteurs Hall 3 Pin 3
  - bleu GND Pin 4
  - vert V<sub>Hall</sub> 4.5...24 VDC Pin 5
  - N.C. Pin 6

- Connecteur N° d'article**
- Molex 430-25-0600

Schéma de câblage de capteurs Hall, voir p. 49

<sup>1</sup>calcul sans effet de saturation (p. 61/168)

### 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

Détails sur la page de catalogue 36



- Electronique recommandée:**
- Informations Page 36**
- ESCON Mod. 50/8 (HE) 488
  - ESCON 70/10 489
  - EPOS4 Mod./Comp. 50/8 497
  - EPOS4 Mod./Comp. 50/15 497
  - EPOS4 70/15 501

- Encoder 16 EASY**  
128 - 1024 imp., 3 canaux  
Page 450
- Encoder 16 EASY XT**  
128 - 1024 imp., 3 canaux  
Page 452
- Encoder 16 EASY Absolute**  
4096 pas  
Page 454
- Encoder 16 EASY Absolute XT**  
4096 pas  
Page 456
- Encoder 16 RIO**  
1024 - 32768 imp., 3 canaux  
Page 467