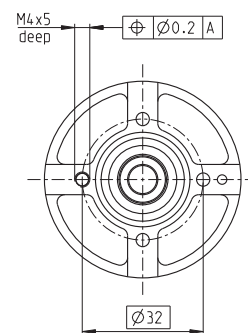
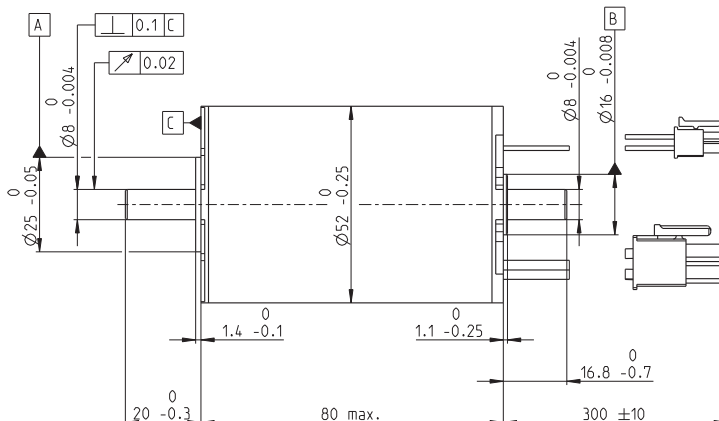
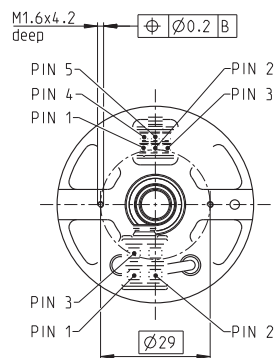


EC-i 52 Ø52 mm, sans balais, 420 Watt

avec ventilateur

NEW

EC-i



alignment of cables relative to mounting holes $\pm 10^\circ$

M 1:2

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

Numéros d'article

avec capteurs à effet Hall

667064 667065 667066 633919

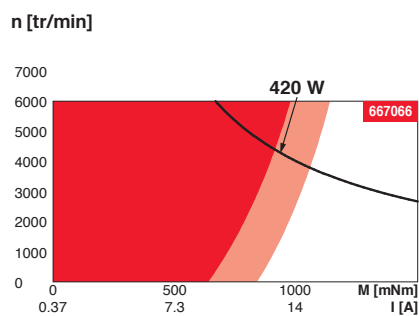
Caractéristiques moteur

Valeurs à la tension nominale		18	24	36	48
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	3470	3800	3920	3990
5 Couple nominal (couple permanent max.)	mNm	896	964	1040	1010
6 Courant nominal (courant permanent max.)	A	20.8	18.1	13.2	9.87
7 Couple de démarrage ¹	mNm	10300	12800	15600	15300
8 Courant de démarrage	A	269	274	229	171
9 Rendement max.	%	89.3	90.2	91	90.9
Caractéristiques					
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 ²	170	170	170	170

Spécifications

Caractéristiques thermiques	
17 Résistance therm. boîtier/air ambiant	1.77 K/W
18 Résistance therm. bobinage/boîtier	0.34 K/W
19 Constante de temps therm. bobinage	12.2 s
20 Constante de temps therm. moteur	667 s
21 Température ambiante	-40...+100°C
22 Température max. bobinage	+155°C
Données mécaniques (roulement précontraint)	
23 Vitesse limite	5000 tr/min ⁻¹
24 Jeu axial pour charge axiale < 9.0 N	0 mm
25 Jeu radial charge axiale > 9.0 N	0.14 mm précontraint
26 Charge axiale max. (dynamique)	12 N
27 Force de chassage axiale max. (statique) (statique, arbre soutenu)	150 N / 6000 N
28 Charge radiale max., à 5 mm du flasque	110 N

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**

Autres spécifications

29 Nombre de paires de pôles	8
30 Nombre de phases	3
31 Poids du moteur	752 g

Les paramètres du moteur figurant au tableau sont des caractéristiques nominales.

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

Connecteurs	Référence	
Molex	171692-0104	
Connexions	Capteurs (câble AWG 26)	
jaune	Capteur à effet Hall 1	Pin 1
brun	Capteur à effet Hall 2	Pin 2
gris	Capteur à effet Hall 3	Pin 3
bleu	GND	Pin 4
vert	V _{Hall} 4,5...24 VDC	Pin 5
	N.C.	Pin 6

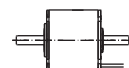
Connecteurs	Référence
Molex	430-25-0600

Schéma de connexion des capteurs Hall, voir p. 49.

¹calcul sans effet de saturation (page 61/168)

Construction modulaire maxon

Détails sur la page de catalogue 36



Electronique recommandée:
Informations Page 36
ESCON 70/10 489
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