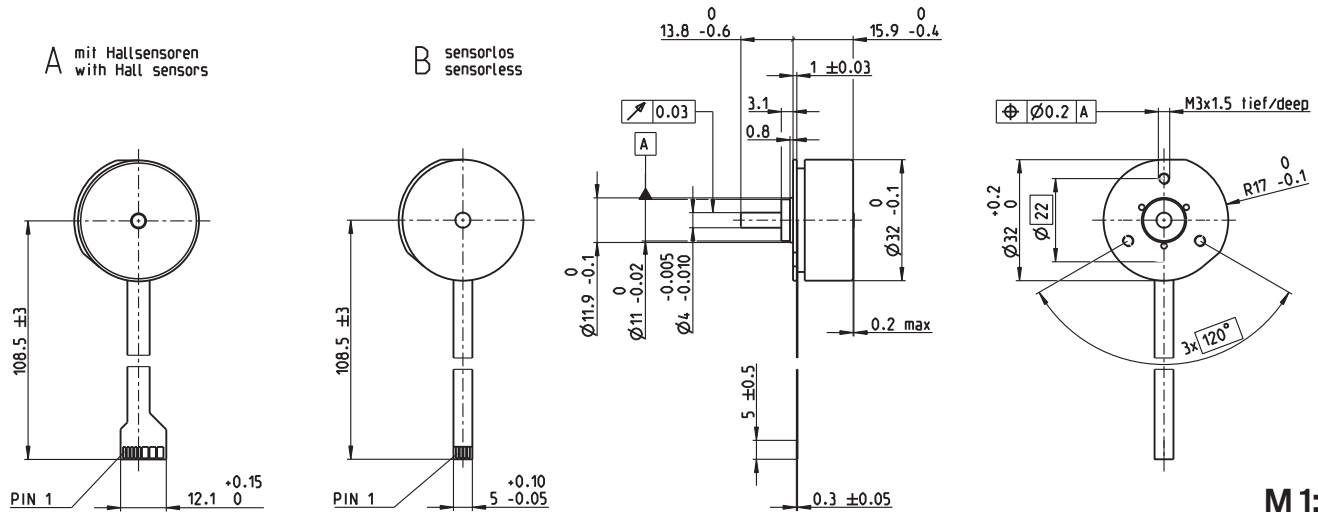


EC 32 flat Ø32 mm, à commutation électronique, 15 Watt

EC flat



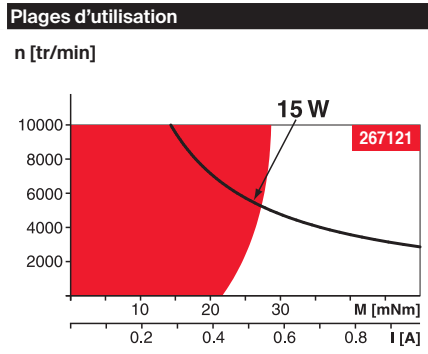
M 1:2

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

		Numéros d'article			
A avec capteurs à effet Hall		339267	339268	267121	339269
B sans capteurs		339271	339272	226006	339273

Caractéristiques moteur					
Valeurs à la tension nominale					
1 Tension nominale	V	9	12	24	48
2 Vitesse à vide	tr/min	3720	4610	4530	4780
3 Courant à vide	mA	74.7	75.7	36.9	19.9
4 Vitesse nominale	tr/min	2060	2790	2760	2940
5 Couple nominal (couple permanent max.)	mNm	24.5	25	25.5	24.7
6 Courant nominal (courant permanent max.)	A	1.06	1	0.5	0.257
7 Couple de démarrage ¹	mNm	68.3	82.3	85.3	83.9
8 Courant de démarrage	A	3.06	3.42	1.74	0.904
9 Rendement max.	%	71	73	73	73
Caractéristiques					
10 Résistance aux bornes (phase-phase)	Ω	2.95	3.51	13.8	53.1
11 Inductivité (phase-phase)	mH	1.61	1.86	7.72	27.7
12 Constante de couple	mNm/A	22.4	24.1	49	92.8
13 Constante de vitesse	tr/min/V	427	397	195	103
14 Pente vitesse/couple	tr/min/mNm	56.3	57.8	54.8	58.8
15 Constante de temps mécanique	ms	20.6	21.2	20.1	21.6
16 Inertie du rotor	gcm ²	35	35	35	35

Spécifications	
Données thermiques	
17 Résistance therm. carcasse/air ambiant	10.8 K/W
18 Résistance therm. bobinage/carcasse	4.99 K/W
19 Constante de temps therm. bobinage	8.78 s
20 Constante de temps therm. du moteur	120 s
21 Température ambiante	-40...+100°C
22 Température max. de bobinage	+125°C
Données mécaniques (roulements préchargés)	
23 Nombre de tours limite	10000 tr/min
24 Jeu axial < 5.0 N	0 mm
24 sous charge axiale > 5.0 N	typ. 0.6 mm
25 Jeu radial	préchargé
26 Charge axiale max. (dynamique)	4.8 N
27 Force de chassage axiale max. (statique)	45 N
27 (statique, axe maintenu)	1000 N
28 Charge radiale max. à 5 mm du flasque	14 N



- 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	4
30 Nombre de phases	3
31 Poids du moteur	57 g

Les caractéristiques moteur du tableau sont des valeurs nominales.

Connexions		avec capteurs	sans capteurs
Pin 1	V _{Hall} 3.5...24 VDC	Bobinage 1	Bobinage 1
Pin 2	Capteurs Hall 3	Bobinage 2	Bobinage 2
Pin 3	Capteurs Hall 1	Bobinage 3	Bobinage 3
Pin 4	Capteurs Hall 2	↘ point neutre	
Pin 5	GND		
Pin 6	Bobinage 3		
Pin 7	Bobinage 2		
Pin 8	Bobinage 1		
Adaptateur	N° d'article	N° d'article	
voir p. 514	220300	220310	
Connecteurs	N° d'article	N° d'article	
TE	1-84953-1	84953-4	
Molex	52207-1133	52207-0433	

Connecteur pour la version A:
FPC, 11 pôles, écartement 1.0 mm, top contact style
Schéma de câblage de capteurs Hall, voir p. 49
¹calcul sans effet de saturation (p. 61/168)

Construction modulaire maxon

Réducteur planétaire
Ø32 mm
0.75 - 6 Nm
Page 385/388

Réducteur à pignons droits
Ø38 mm
0.1 - 0.6 Nm
Page 395

Électronique recommandée:

Informations	Page 38
ESCON Module 24/2	486
ESCON 36/3 EC	487
ESCON Mod. 50/4 EC-S	487
ESCON Module 50/5	487
ESCON 50/5	489
DEC Module 24/2	491
DEC Module 50/5	491
EPOS4 Micro 24/5	495
EPOS4 Mod./Comp. 24/1.5	496
EPOS4 Mod./Comp. 50/5	496
EPOS4 Comp. 24/5 3-axes	497
EPOS4 50/5	501