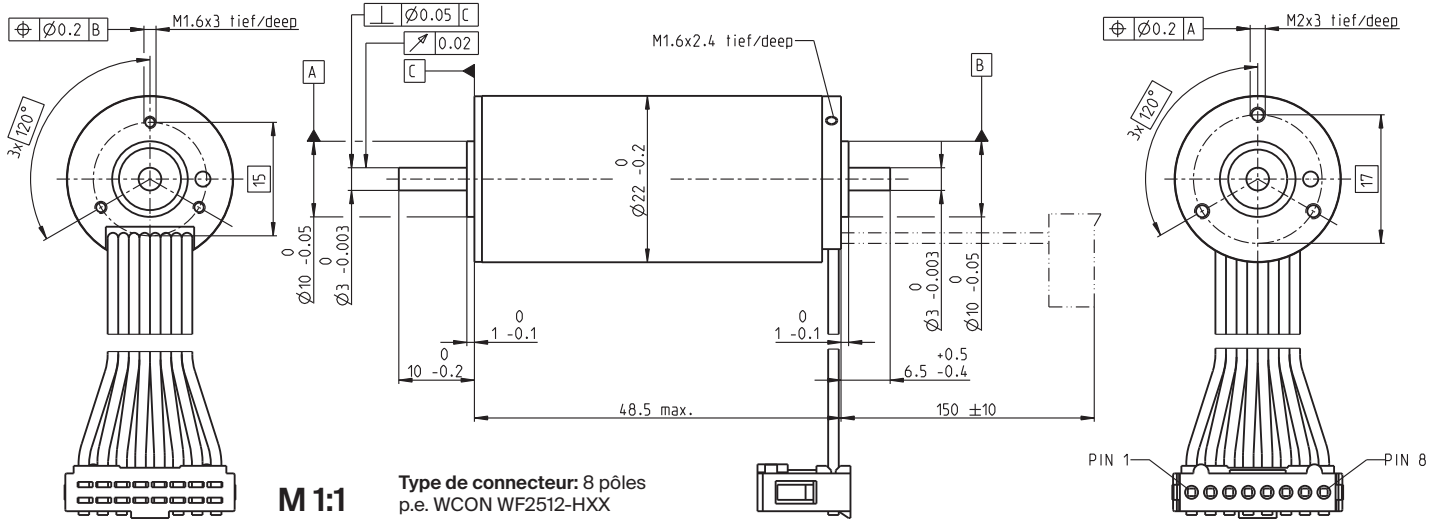


EC-max 22 Ø22 mm, à commutation électronique, 25 Watt

EC-max



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

Numéros d'article					
283856	283857	283858	283859	283860	

Caractéristiques moteur						
Valeurs à la tension nominale						
1 Tension nominale	V	12	18	24	36	48
2 Vitesse à vide	tr/min	12400	12900	12900	12200	12900
3 Courant à vide	mA	226	161	121	73.5	60.4
4 Vitesse nominale	tr/min	9800	10300	10400	9630	10500
5 Couple nominal (couple permanent max.)	mNm	23	21.8	22.7	22.5	23.2
6 Courant nominal (courant permanent max.)	A	2.71	1.8	1.4	0.872	0.716
7 Couple de démarrage	mNm	114	112	121	111	127
8 Courant de démarrage	A	12.6	8.55	6.97	4	3.66
9 Rendement max.	%	76	75	76	75	77
Caractéristiques						
10 Résistance aux bornes (phase-phase)	Ω	0.955	2.1	3.44	9.01	13.1
11 Inductivité (phase-phase)	mH	0.05	0.103	0.182	0.462	0.729
12 Constante de couple	mNm/A	9.1	13	17.4	27.7	34.8
13 Constante de vitesse	tr/min/V	1050	732	549	345	274
14 Pente vitesse/couple	tr/min/mNm	110	118	109	112	103
15 Constante de temps mécanique	ms	5.14	5.5	5.06	5.23	4.82
16 Inertie du rotor	gcm ²	4.45	4.45	4.45	4.45	4.45

Spécifications		Plages d'utilisation		Légende	
Données thermiques				<p> 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.</p> <p> Fonctionnement intermittent La surcharge doit être de courte durée.</p> <p> Puissance conseillée</p>	
17 Résistance therm. carcasse/air ambiant	10.2 K/W				
18 Résistance therm. bobinage/carcasse	1.02 K/W				
19 Constante de temps therm. bobinage	1.99 s				
20 Constante de temps therm. du moteur	628 s				
21 Température ambiante	-40...+100°C				
22 Température max. de bobinage	+155°C				
Données mécaniques (roulements préchargés)					
23 Nombre de tours limite	18 000 tr/min				
24 Jeu axial < 4 N	0 mm				
24 sous charge axiale > 4 N	0.14 mm				
25 Jeu radial	préchargé				
26 Charge axiale max. (dynamique)	3.5 N				
27 Force de chassage axiale max. (statique)	60 N				
27 (statique, axe maintenu)	1000 N				
28 Charge radiale max. à 5 mm du flasque	16 N				

Autres spécifications		Construction modulaire maxon		Détails sur la page de catalogue 36	
29 Nombre de paires de pôles	1	<p>Réducteur planétaire Ø22 mm 0.5 - 3.4 Nm Seite 375/378</p> <p>Réducteur planétaire Ø32 mm 1.0 - 6.0 Nm Page 388</p> <p>Koaxdrive Ø32 mm 1.0 - 4.5 Nm Page 394</p> <p>Entraînement vis/écrou Ø32 mm Page 416-421</p>		<p>Codeur MR 128/256/512 Imp., 2/3 canaux Page 462</p> <p>Frein AB 20 24 VDC 0.1 Nm Page 516</p>	
30 Nombre de phases	3				
31 Poids du moteur	110 g				
Les caractéristiques moteur du tableau sont des valeurs nominales.					
Connexions (câble AWG 24)		<p>Electronique recommandée: Informations Page 36</p> <p>ESCON Module 24/2 486</p> <p>ESCON 36/3 EC 487</p> <p>ESCON Mod. 50/4 EC-S 487</p> <p>ESCON Module 50/5 487</p> <p>ESCON 50/5 489</p> <p>DEC Module 24/2 491</p> <p>DEC Module 50/5 491</p> <p>EPOS4 Micro 24/5 495</p> <p>EPOS4 Mod./Comp. 24/1.5 496</p> <p>EPOS4 Mod./Comp. 50/5 496</p> <p>EPOS4 Comp. 24/5 3-axes 497</p> <p>EPOS4 50/5 501</p> <p>EPOS2 P 24/5 504</p>			
brun	Bobinage 1 du moteur	Pin 1			
rouge	Bobinage 2 du moteur	Pin 2			
orange	Bobinage 3 du moteur	Pin 3			
jaune	V _{Hall} 3...24 VDC	Pin 4			
vert	GND	Pin 5			
bleu	Capteurs à effet Hall 1	Pin 6			
violet	Capteurs à effet Hall 2	Pin 7			
gris	Capteurs à effet Hall 3	Pin 8			
Schéma de câblage de capteurs Hall, voir p. 47					