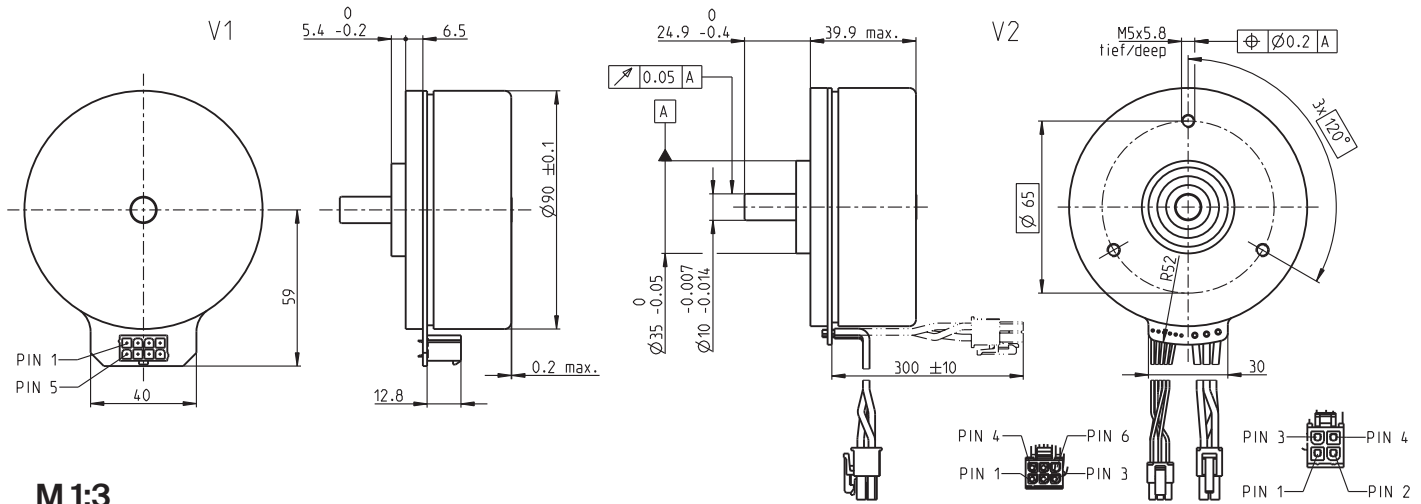


EC 90 flat Ø90 mm, à commutation électronique, 260 Watt

EC flat



M 1:3

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

Numéros d'article

V1 avec capteurs à effet Hall	500269	500266	500267	500268
V2 avec capteurs à effet Hall et les câbles	607325	607326	607327	607328

Caractéristiques moteur					
Valeurs à la tension nominale					
1 Tension nominale	V	18	30	48	60
2 Vitesse à vide	tr/min	2110	2080	1960	1980
3 Courant à vide	mA	830	490	278	227
4 Vitesse nominale	tr/min	1790	1780	1670	1690
5 Couple nominal (couple permanent max.)	mNm	1010	988	964	963
6 Courant nominal (courant permanent max.)	A	12.1*	7.06	4.06	3.28
7 Couple de démarrage ¹	mNm	14800	14600	13100	13300
8 Courant de démarrage	A	183	107	56.9	46.7
9 Rendement max.	%	87	87	86	87
Caractéristiques					
10 Résistance aux bornes (phase-phase)	Ω	0.0983	0.28	0.844	1.28
11 Inductivité (phase-phase)	mH	0.133	0.369	1.07	1.63
12 Constante de couple	mNm/A	80.7	136	231	286
13 Constante de vitesse	tr/min/V	118	70.2	41.3	33.4
14 Pente vitesse/couple	tr/min/mNm	0.144	0.144	0.151	0.15
15 Constante de temps mécanique	ms	7.63	7.66	7.99	7.97
16 Inertie du rotor	gcm ²	5060	5060	5060	5060

Spécifications	Plages d'utilisation	Légende
Données thermiques 17 Résistance therm. carcasse/air ambiant 1.74 K/W 18 Résistance therm. bobinage/carcasse 1.82 K/W 19 Constante de temps therm. bobinage 57 s 20 Constante de temps therm. du moteur 258 s 21 Température ambiante -40...+100°C 22 Température max. de bobinage +125°C Données mécaniques (roulements préchargés) 23 Nombre de tours limite 5000 tr/min 24 Jeu axial 0.14 mm 25 Jeu radial préchargé 26 Charge axiale max. (dynamique) 34 N 27 Force de chassage axiale max. (statique) (statique, axe maintenu) 440 N / 8000 N 28 Charge radiale max. à 10 mm du flasque 130 N		<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>

29 Nombre de paires de pôles 11
 30 Nombre de phases 3
 31 Poids du moteur 980 g
 Les caract. moteur du tableau sont des valeurs nom.

Connexions V1		V2 (sensors, AWG 24)	
Pin 1	Capteurs Hall 1	Pin 1	Capteurs Hall 1
Pin 2	Capteurs Hall 2	Pin 2	Capteurs Hall 2
Pin 3	V _{Hall} 4.5...24 VDC	Pin 3	Capteurs Hall 3
Pin 4	Bobinage 3	Pin 4	GND
Pin 5	Capteurs Hall 3	Pin 5	V _{Hall} 4.5...24 VDC
Pin 6	GND	Pin 6	N.C.
Pin 7	Bobinage 1		
Pin 8	Bobinage 2		

Connexions V2 (moteur, AWG 16)	
Pin 1	Bobinage 1
Pin 2	Bobinage 2
Pin 3	Bobinage 3
Pin 4	N.C.

Schéma de câblage de capteurs Hall, voir page 49

Connecteurs	N° d'article
Molex 46015-0806	43025-0600
Molex	39-01-2040

Câble étanche pour A
 Universal, L = 500 mm **339380**
 à EPOS4, L = 500 mm **354045**
¹calcul sans effet de saturation (p. 61/168)

Construction modulaire maxon

Détails sur la page de catalogue 38



Electronique recommandée:

Informations	Page 38
ESCON Mod. 50/4 EC-S	487
ESCON Mod. 50/5	487
ESCON Mod. 50/8 (HE)	488
ESCON 50/5	489
ESCON 70/10	489
DEC Module 50/5	491
EPOS4 Mod./Comp. 50/5	496
EPOS4 Mod./Comp. 50/8	497
EPOS4 Mod./Comp. 50/15	500
EPOS4 50/5	501
EPOS4 70/15	501

*En combinaison avec les commandes de positionnement EPOS4, le courant nominal (courant max. de charge permanent) est limité à 11 A à cause de la connectique utilisée.