

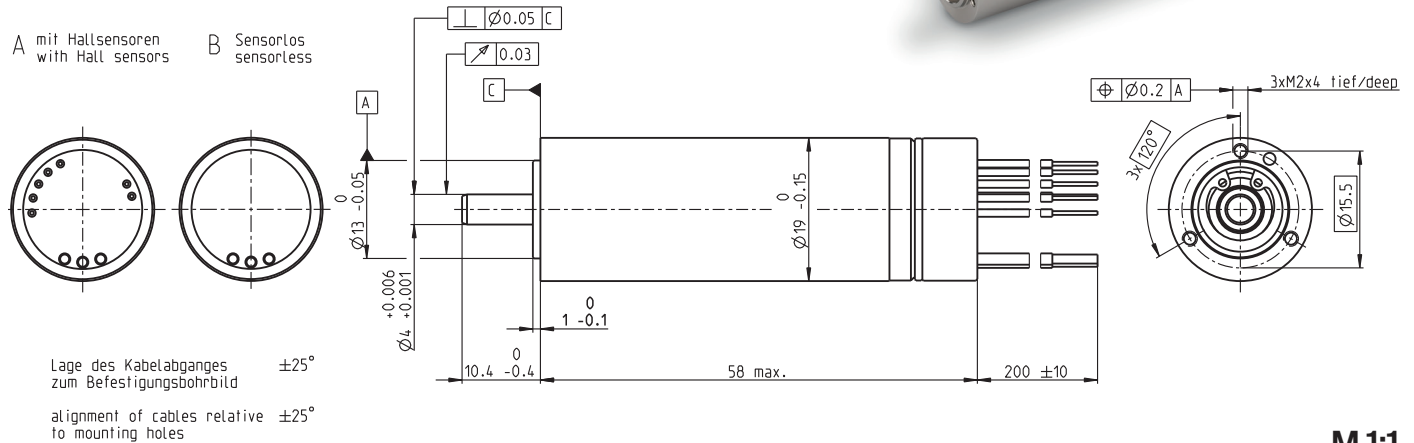
ECX SPEED 19 L sans balais

Moteur BLDC Ø19 mm

Caractéristiques principales: 60/73 W, 15.3 mNm, 50 000 tr/min



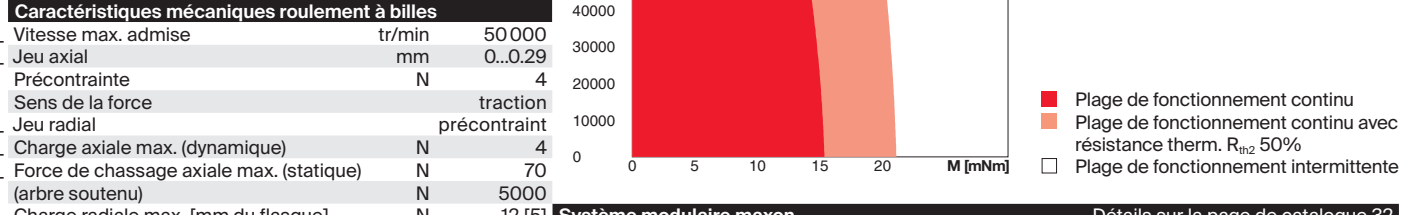
ECX SPEED



M 1:1

Paramètres du moteur				
1_ Tension nominale	V	18	24	36
2_ Vitesse à vide	tr/min	47500	48400	49200
3_ Courant à vide	mA	348	269	184
4_ Vitesse nominale	tr/min	43800	44900	45900
5_ Couple nominal (couple max. permanent)	mNm	14.4	15.2	15.3
6_ Courant nominal (courant charge perm. max.)	A	4.29	3.45	2.36
7_ Couple de démarrage	mNm	214	251	270
8_ Courant de démarrage	A	59.6	53.3	39
9_ Rendement max.	%	86	87	87
10_ Résistance aux bornes	Ω	0.302	0.45	0.924
11_ Inductance aux bornes	mH	0.0217	0.0373	0.0811
12_ Constante de couple	mNm/A	3.59	4.71	6.94
13_ Constante de vitesse	tr/min/V	2660	2030	1380
14_ Pente vitesse/couple	tr/min/mNm	223	194	183
15_ Constante de temps mécanique	ms	3.91	3.39	3.2
16_ Moment d'inertie du rotor	gcm ²	1.67	1.67	1.67

Caractéristiques thermiques		Plages de fonctionnement	
17_ Résistance therm. boîtier/air ambiant	K/W	13.6	
18_ Résistance therm. bobinage/boîtier	K/W	1.2	
19_ Constante therm. temps de bobinage	s	3.62	
20_ Constante therm. de temps moteur	s	563	
21_ Température ambiante	°C	-20...+100	
22_ Température max. du bobinage	°C	155	



Caractéristiques mécaniques roulement à billes		Système modulaire maxon		Détails sur la page de catalogue 32	
23_ Vitesse max. admise	tr/min	50 000			
24_ Jeu axial	mm	0...0.29			
Précontrainte	N	4			
Sens de la force		traction			
25_ Jeu radial		précontraint			
26_ Charge axiale max. (dynamique)	N	4			
27_ Force de chassage axiale max. (statique) (arbre soutenu)	N	70			
28_ Charge radiale max. [mm du flasque]	N	12 [5]			

Autres spécifications		maxon gear		maxon sensor		maxon motor control	
29_ Nombre de paires de pôles	1	335_GPX 19 A/C	1-2 [3-4]	pour moteur type A:		487_ESCON 36/3 EC	
30_ Nombre de phases	3	336_GPX 19 LN/LZ	1-2 [3-4]	441_ENX 19 EASY INT		487_ESCON Module 50/4 EC-S	
31_ Poids du moteur	g	337_GPX 19 HP	2-3 [4]	pour moteur type B:		487_ESCON Module 50/5	
32_ Niveau sonore typique [tr/min]	dBA	338_GPX 19 SPEED	1-2	441_ENX 19 EASY INT Abs.		489_ESCON 50/5	
		339_GPX 22 A/C	3-4			491_DEC Module 50/5	
		340_GPX 22 LN/LZ	3-4			495_EPOS4 Micro 24/5	
		341_GPX 22 HP	4			496_EPOS4 Module/Comp. 50/5	
		343_GPX 22 SPEED [3]				497_EPOS4 Comp. 24/5 3-axes	
						501_EPOS4 50/5	
						504_EPOS2 P 24/5	

Connexions A et B, moteur (câble AWG 20)
rouge Bobinage du moteur 1
noir Bobinage du moteur 2
blanc Bobinage du moteur 3

Connexions A, capteurs (câble AWG 26)
orange V_{Hall} 3...24 VDC
bleu GND
jaune Capteur à effet Hall 1
brun Capteur à effet Hall 2
gris Capteur à effet Hall 3

Schéma des connexions pour capteurs à effet Hall, voir page 47. En combinaison avec l'ENX EASY INT, les raccords orange (VDC) et bleu (GND) sont supprimés. Les signaux Hall sont alors générés par un capteur ENX EASY-INT (aucune résistance pull-up requise, signaux de sortie: niveau push-pull compatible avec CMOS).

Connexions CTN (câble AWG 26)
violet CTN
violet CTN
Résistance 25°C: 10 kOhm ±1%, bêta (25-85°C): 3490 K

Configuration
Flasque avant: tarauds filetés/filet central
Flasque arrière: bague en plastique/filet extérieur/avec ouverture
Arbre avant: longueur/diamètre
Arbre arrière: longueur
Raccordement électrique: longueur de câble/connexion de broche/connecteur
Capteur de température: thermistance CTN
Des connecteurs et câbles de raccordement appropriés sont disponibles pour configurer la connexion par pin à filetage mâle: voir catalogue, chapitre Accessoires.