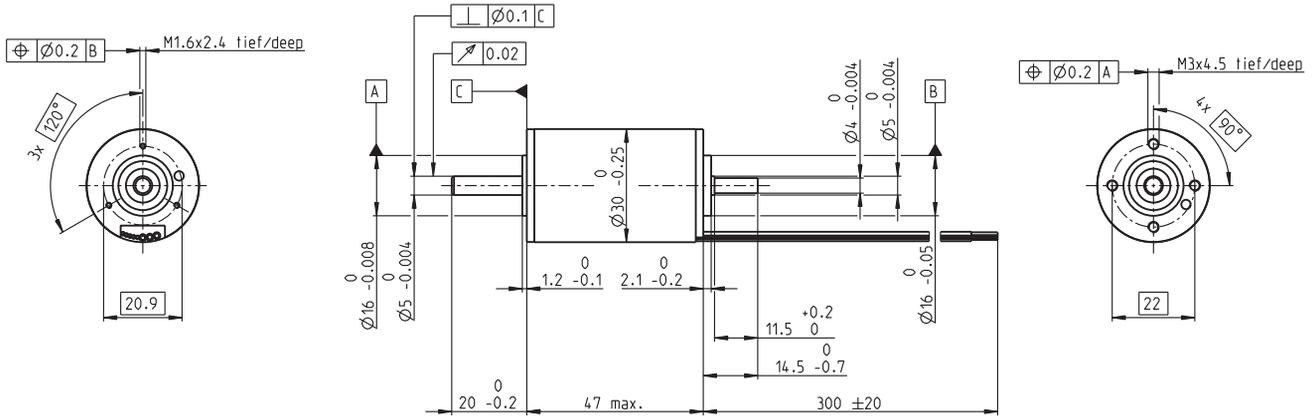


# EC-4pole 30 Ø30 mm, à commutation électronique, 100 Watt

High Power

EC-4pole



M 1:2

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

## Numéros d'article

309755 309756 309757 309758

## Caractéristiques moteur

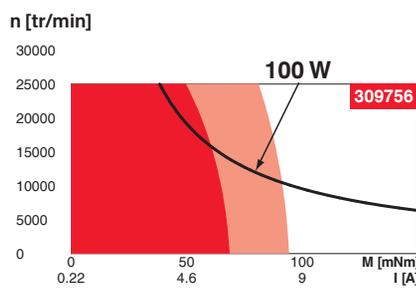
Valeurs à la tension nominale		18	24	36	48
1 Tension nominale	V	18	24	36	48
2 Vitesse à vide	tr/min	17500	17500	17500	17500
3 Courant à vide	mA	505	379	253	189
4 Vitesse nominale	tr/min	16300	16300	16400	16400
5 Couple nominal (couple permanent max.)	mNm	72	68.8	74.3	73.4
6 Courant nominal (courant permanent max.)	A	7.74	5.56	3.98	2.95
7 Couple de démarrage	mNm	1310	1270	1510	1500
8 Courant de démarrage	A	133	96.9	77.2	57.4
9 Rendement max.	%	88.3	88.2	89.1	89.1
Caractéristiques					
10 Résistance aux bornes (phase-phase)	Ω	0.135	0.248	0.466	0.836
11 Inductivité (phase-phase)	mH	0.0166	0.0295	0.0664	0.118
12 Constante de couple	mNm/A	9.8	13.1	19.6	26.1
13 Constante de vitesse	tr/min/V	974	731	487	365
14 Pente vitesse/couple	tr/min/mNm	13.4	13.9	11.6	11.7
15 Constante de temps mécanique	ms	2.57	2.65	2.22	2.24
16 Inertie du rotor	gcm <sup>2</sup>	18.3	18.3	18.3	18.3

## Spécifications

- Données thermiques**
- 17 Résistance therm. carcasse/air ambiant 8.96 K/W
  - 18 Résistance therm. bobinage/carcasse 0.74 K/W
  - 19 Constante de temps therm. bobinage 4.12 s
  - 20 Constante de temps therm. du moteur 968 s
  - 21 Température ambiante -20...+100°C
  - 22 Température max. de bobinage +155°C

- Données mécaniques (roulements préchargés)**
- 23 Nombre de tours limite 25 000 tr/min
  - 24 Jeu axial < 4.0 N 0 mm
  - sous charge axiale > 4.0 N 0.14 mm
  - 25 Jeu radial préchargé
  - 26 Charge axiale max. (dynamique) 5.5 N
  - 27 Force de chassage axiale max. (statique) 73 N
  - (statique, axe maintenu) 2000 N
  - 28 Charge radiale max. à 5 mm du flasque 25 N

## Plages d'utilisation



## Légende

- Plage de fonctionnement continu
- Plage de fonctionnement continu, résist. therm. réduite R<sub>th2</sub> 50%
- Plage fonctionnement temporaire
- Puissance conseillée

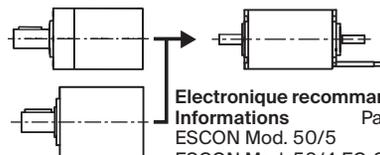
## Autres spécifications

- 29 Nombre de paires de pôles 2
  - 30 Nombre de phases 3
  - 31 Poids du moteur 210 g
- Les caractéristiques moteur du tableau sont des valeurs nominales.

- Connexions moteur (câble AWG 18)**
- noir Bobinage 2 du moteur
  - blanc Bobinage 3 du moteur
  - rouge Bobinage 1 du moteur
- Connexions capteurs (câble AWG 26)**
- noir/gris Capteurs à effet Hall 2
  - bleu GND
  - vert V<sub>Hall</sub> 3...24 VDC
  - rouge/gris Capteurs à effet Hall 1
  - blanc/gris Capteurs à effet Hall 3
- Schéma de câblage de capteurs Hall, voir p. 47

## Construction modulaire maxon

- 2 Réducteur planétaire Ø32 mm
- 3 4 - 8 Nm Page 391
- 3 Réducteur planétaire Ø42 mm
- 3 - 15 Nm Page 397



- Electronique recommandée:**
- Informations** Page 36
- ESCON Mod. 50/5 487
  - ESCON Mod. 50/4 EC-S 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 Module 50/8 497
  - EPOS4 Comp. 50/8 CAN 499
  - EPOS4 50/5 501
  - EPOS4 70/15 501

## Détails sur la page de catalogue 36

- Codeur 16 EASY/XT**  
128 - 1024 imp., 3 canaux  
Page 449/451
- Codeur 16 EASY Absolute/XT**  
4096 pas, Single Turn  
Page 453/455
- Codeur 16 RIO**  
1024 - 32768 Imp., 3 canaux  
Page 466
- Codeur AEDL 5810**  
1024 - 5000 imp., 3 canaux  
Page 469
- Codeur HDL 5540**  
500 imp., 3 canaux  
Page 476
- Frein AB 20**  
24 VDC, 0.1 Nm  
Page 516