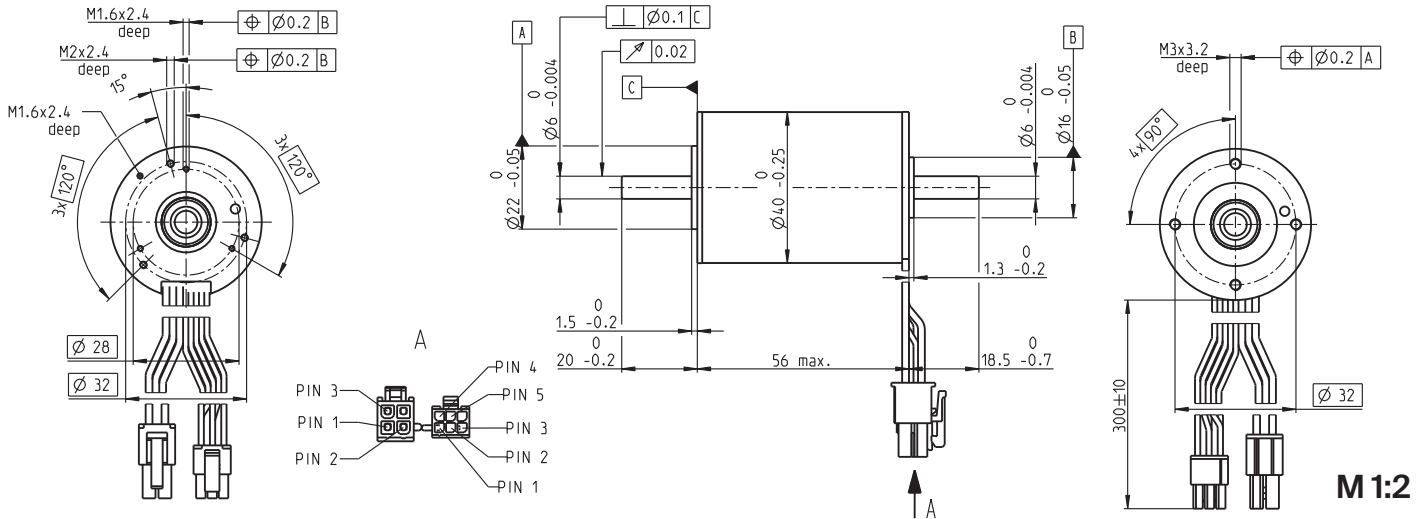


EC-i 40 Ø40 mm, à commutation électronique, 100 Watt

High Torque

EC-i

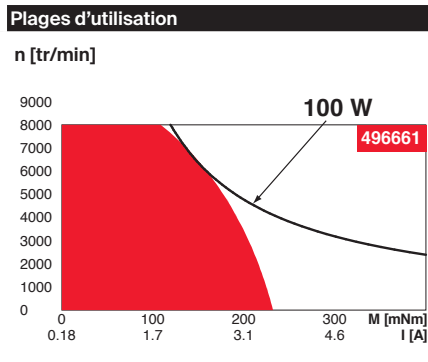


- Programme Stock
- Programme Standard
- Programme Spécial (sur demande)

Numéros d'article				
avec capteurs à effet Hall				
496660	496661	488607		

Caractéristiques moteur		avec capteurs à effet Hall		
Valeurs à la tension nominale				
1 Tension nominale	V	18	36	48
2 Vitesse à vide	tr/min	4540	4550	5000
3 Courant à vide	mA	352	176	150
4 Vitesse nominale	tr/min	3920	3950	4390
5 Couple nominal (couple permanent max.)	mNm	207	207	222
6 Courant nominal (courant permanent max.)	A	5.46	2.72	2.39
7 Couple de démarrage ¹	mNm	2860	3160	4330
8 Courant de démarrage	A	76.3	42.2	47.5
9 Rendement max.	%	87	87	89
Caractéristiques				
10 Résistance aux bornes (phase-phase)	Ω	0.236	0.853	1.01
11 Inductivité (phase-phase)	mH	0.169	0.675	0.995
12 Constante de couple	mNm/A	37.5	74.9	91
13 Constante de vitesse	tr/min/V	255	127	105
14 Pente vitesse/couple	tr/min/mNm	1.6	1.45	1.16
15 Constante de temps mécanique	ms	0.739	0.669	0.537
16 Inertie du rotor	gcm ²	44	44	44

Spécifications	
Données thermiques	
17 Résistance therm. carcasse/air ambiant	7.17 K/W
18 Résistance therm. bobinage/carcasse	1.35 K/W
19 Constante de temps therm. bobinage	20.7 s
20 Constante de temps therm. du moteur	1400 s
21 Température ambiante	-40...+100°C
22 Température max. de bobinage	+155°C
Données mécaniques (roulements préchargés)	
23 Nombre de tours limite	8000 tr/min
24 Jeu axial	< 9.0 N 0 mm
25 sous charge axiale > 9.0 N	0.15 mm
26 Jeu radial	préchargé
27 Charge axiale max. (dynamique)	7 N
28 Force de chassage axiale max. (statique) (statique, axe maintenu)	3000 N
29 Charge radiale max. à 5 mm du flasque	29.9 N



Plages d'utilisation		Légende	
■	Plage de fonctionnement permanent	□	Fonctionnement intermittent
	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.		La surcharge doit être de courte durée.
—	Puissance conseillée		

Autres spécifications	
29 Nombre de paires de pôles	7
30 Nombre de phases	3
31 Poids du moteur	390 g
Les caractéristiques moteur du tableau sont des valeurs nominales.	
Connexions moteur (câble AWG 20)	
rouge	Bobinage 1 Pin 1
noir	Bobinage 2 Pin 2
blanc	Bobinage 3 Pin 3
	N.C. Pin 4
Connecteur N° d'article	
Molex	39-01-2040
Connexions capteurs (câble AWG 26)	
jaune	Capteurs Hall 1 Pin 1
brun	Capteurs Hall 2 Pin 2
gris	Capteurs Hall 3 Pin 3
bleu	GND Pin 4
vert	V _{Hall} 4.5...24 VDC Pin 5
	N.C. Pin 6
Connecteur N° d'article	
Molex	430-25-0600
Schéma de câblage de capteurs Hall, voir p. 49	

Construction modulaire maxon		Détails sur la page de catalogue 36	
Réducteur planétaire	Ø42 mm 3 - 15 Nm Page 398		
Electronique recommandée:		Codeur 16 EASY/XT 128 - 1024 imp. 3 canaux Page 450/452 Codeur 16 RIO 1024 - 32768 Imp., 3 canaux Page 467 Codeur AEDL 5810 1024 - 5000 Imp., 3 canaux Page 470 Codeur HEDL 5540 500 Imp., 3 canaux Page 477	
Informations		ESCON 36/3 EC 487 ESCON Mod. 50/4 EC-S 487 ESCON Module 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. 50/8 499 EPOS4 50/5 501 EPOS4 70/15 501 EPOS2 P 24/5 504	

¹calcul sans effet de saturation (p. 61/168)