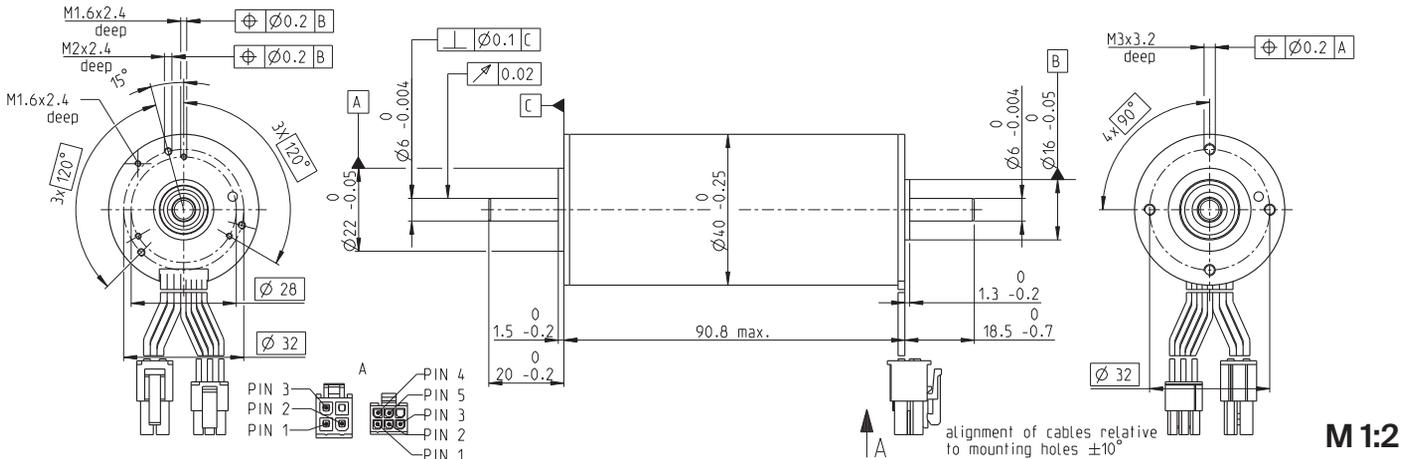


# EC-i 40 Ø40 mm, à commutation électronique, 130 Watt

High Torque

NEW

EC-i



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

### Numéros d'article

avec capteurs à effet Hall

666601	676600	666602	666603
--------	--------	--------	--------

### 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	4670	4730	4670	4640
3 Courant à vide	mA	496	379	248	185
4 Vitesse nominale	tr/min	3920	3990	3940	3910
5 Couple nominal (couple permanent max.)	mNm	276	299	327	340
6 Courant nominal (courant permanent max.)	A	7.38	6.01	4.27	3.29
7 Couple de démarrage <sup>1</sup>	mNm	3320	4090	4950	5360
8 Courant de démarrage	A	91	85	68	55
9 Rendement max.	%	85.9	87.2	88.4	88.8
Caractéristiques		0.198	0.281	0.529	0.876
10 Résistance aux bornes (phase-phase)	Ω	0.198	0.281	0.529	0.876
11 Inductivité (phase-phase)	mH	0.128	0.222	0.512	0.922
12 Constante de couple	mNm/A	36.4	47.9	72.8	97.8
13 Constante de vitesse	tr/min/V	262	199	131	97.7
14 Pente vitesse/couple	tr/min/mNm	1.420	1.170	0.953	0.875
15 Constante de temps mécanique	ms	1.16	0.956	0.778	0.715
16 Inertie du rotor	gcm <sup>2</sup>	78	78	78	78

### Spécifications

Données thermiques	
17 Résistance therm. carcasse/air ambiant	5.08 K/W
18 Résistance therm. bobinage/carcasse	0.6 K/W
19 Constante de temps therm. bobinage	18.5 s
20 Constante de temps therm. du moteur	1490 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
24 Jeu axial > 9.0 N	0.15 mm
25 Jeu radial	préchargé
26 Charge axiale max. (dynamique)	7 N
27 Force de chassage axiale max. (statique)	87 N
27 Force de chassage axiale max. (statique, axe maintenu)	3000 N
28 Charge radiale max. à 5 mm du flasque	29.9 N

### Autres spécifications

29 Nombre de paires de pôles	8
30 Nombre de phases	3
31 Poids du moteur	587 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 <sub>Hall</sub> 4.5...24 VDC	Pin 5
	N.C.	Pin 6

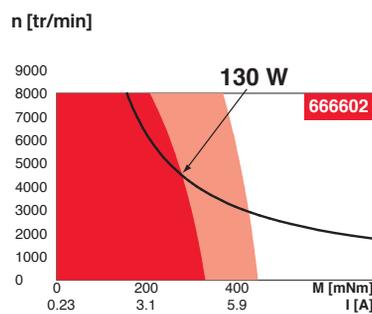
**Connecteur** N° d'article

Molex 430-25-0600

Schéma de câblage de capteurs Hall, voir p. 49

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

### Plages d'utilisation



### Légende

- 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.
- Fonctionnement intermittent**  
La surcharge doit être de courte durée.
- Puissance conseillée**

### Construction modulaire maxon

**Réducteur planétaire**  
Ø42 mm  
3 - 15 Nm  
Page 398



### Détails sur la page de catalogue 36

**Codeur 16 EASY/XT**  
128 - 1024 imp. 3 canaux  
Page 450/452

**Codeur 16 EASY Absolute/XT**  
4096 pas  
Page 454/456

**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

**Electronique recommandée:**

**Informations** Page 36

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. 50/5 499

EPOS4 Mod./Comp. 50/8 499

EPOS4 50/5 501

EPOS4 70/15 501

EPOS2 P 24/5 504