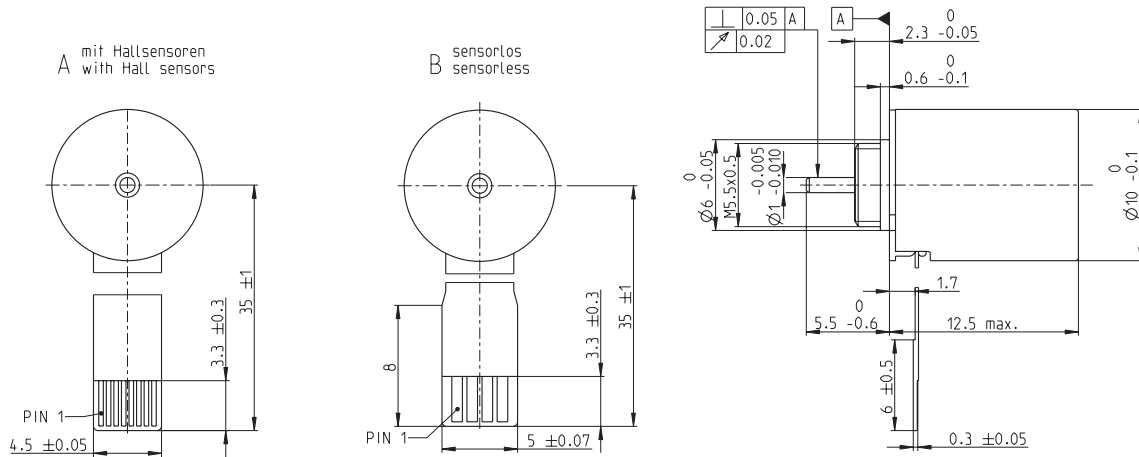


EC 9.2 flat $\varnothing 10$ mm, à commutation électronique, 0.5 Watt

EC flat



M 2:1

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

Numéros d'article

A avec capteurs à effet Hall	624161	624162	624163
B sans capteurs	371119	371120	371122

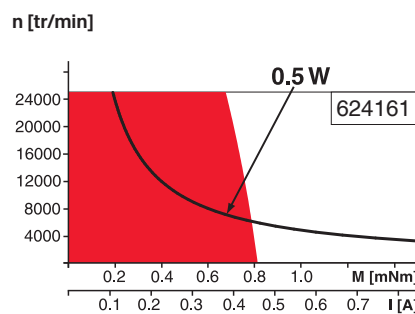
Caractéristiques moteur (provisoires)

Valeurs à la tension nominale		3	4.5	6
1 Tension nominale	V	3	4.5	6
2 Vitesse à vide	tr/min	14500	15100	15600
3 Courant à vide	mA	53.9	38.3	30.9
4 Vitesse nominale	tr/min	4830	5260	5240
5 Couple nominal	mNm	0.764	0.809	0.684
6 Courant nominal	A	0.447	0.327	0.222
7 Couple de démarrage ¹	mNm	1.22	1.32	1.1
8 Courant de démarrage	A	0.675	0.507	0.332
9 Rendement max.	%	53	54	50
Caractéristiques				
10 Résistance aux bornes (phase-phase)	Ω	4.44	8.88	18.1
11 Inductivité (phase-phase)	mH	0.12	0.25	0.4
12 Constante de couple	mNm/A	1.81	2.61	3.3
13 Constante de vitesse	tr/min/V	5270	3660	2890
14 Pente vitesse/couple	tr/min/mNm	12900	12500	15800
15 Constante de temps mécanique	ms	32.1	30.9	39.3
16 Inertie du rotor	gcm ²	0.237	0.237	0.237

Spécifications

- Données thermiques**
- 17 Résistance therm. carcasse/air ambiant 49.2 K/W
 - 18 Résistance therm. bobinage/carcasse 13.2 K/W
 - 19 Constante de temps therm. bobinage 1.47 s
 - 20 Constante de temps therm. du moteur 73.8 s
 - 21 Température ambiante -20...+85°C
 - 22 Température max. de bobinage +100°C
- Données mécaniques (roulements préchargés)**
- 23 Nombre de tours limite 25 000 tr/min
 - 24 Jeu axial < 0.35 N 0 mm
 - sous charge axiale > 0.35 N 0.1 mm
 - 25 Jeu radial préchargé 0.15 N
 - 26 Charge axiale max. (dynamique) 15 N
 - 27 Force de chassage axiale max. (statique) (statique, axe maintenu) 70 N
 - 28 Charge radiale max. à 4 mm du flasque 0.4 N

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**

Autres spécifications

- 29 Nombre de paires de pôles 4
- 30 Nombre de phases 3
- 31 Poids du moteur 3 g

Les caractéristiques moteur du tableau sont des valeurs nominales.

Connexions	avec capteurs	sans capteurs
Pin 1	Bobinage 1	Bobinage 1
Pin 2	Bobinage 2	Bobinage 2
Pin 3	Bobinage 3	Bobinage 3
Pin 4	V _{Hall} 2.5...5.5 VDC	Y
Pin 5	GND	
Pin 6	Capteurs Hall 1	
Pin 7	Capteurs Hall 2	
Pin 8	Capteurs Hall 3	

Sortie: étage Push-Pull compatible CMOS

Contre connecteur possible:

Type	N° d'article	N° d'article
Molex	52745-0897	52207-0460
FCI	SFV8R-2STBEIHLF	SFW4R-2STGEILF

Connecteur pour la version A:
FPC, 8 pôles, écartement 0.5 mm, top contact style

Option: Paliers lisses au lieu des roulements à billes
¹calcul sans effet de saturation (p. 61/168)

Construction modulaire maxon

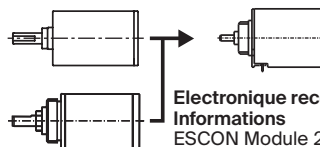
Détails sur la page de catalogue 38

Réducteur planétaire

$\varnothing 10$ mm
0.005 - 0.1 Nm
Page 360

Réducteur planétaire

$\varnothing 10$ mm
0.01 - 0.15 Nm
Page 361



Electronique recommandée:
Informations Page 38
ESCON Module 24/2 486
ESCON 36/3 EC 487
ESCON Mod. 50/4 EC-S 487
DEC Module 24/2 491
EPOS4 Mod./Comp. 24/1.5 496