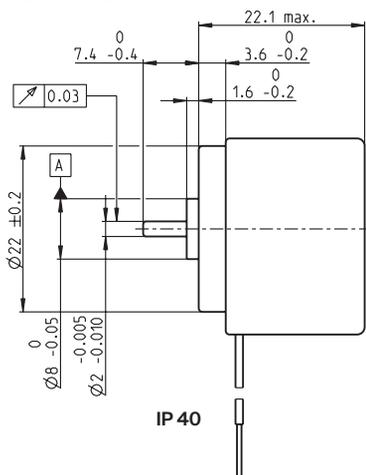


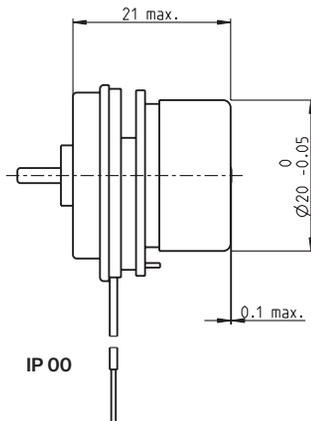
EC 20 flat à commutation électronique, 5 Watt, l'électronique intégrée

Régulateur de vitesse 1-Q

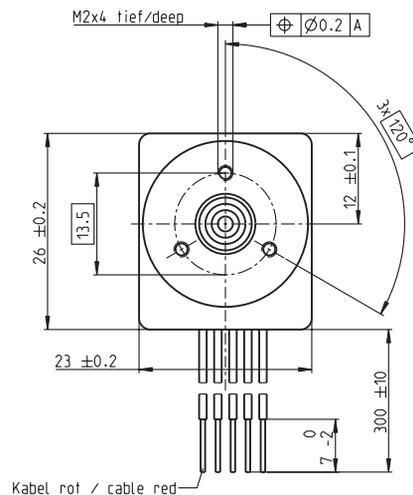
EC flat



IP 40



IP 00



Kabel rot / cable red

M 1:1

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

IP 40 (avec capot)
IP 00 (sans capot)

Numéros d'article

Version 5 câblée	
Enable	Direction
688692	688693
688712	688713

Caractéristiques moteur

Valeurs à la tension nominale				
1 Tension nominale	V	24	24	
2 Vitesse à vide	tr/min	6000	6000	
3 Courant à vide	mA	32.9	32.9	
4 Vitesse nominale	tr/min	6000	6000	
5 Couple nominal (couple permanent max.)	mNm	7.31	7.31	
6 Courant nominal (courant permanent max.)	A	0.377	0.377	
33 Max. torque	mNm	13.2	13.2	
34 Courant max.	A	0.73	0.73	
9 Rendement max.	%	54	54	
Caractéristiques				
35 Type de régulation		Vitesse	Vitesse	
36 Tension d'alimentation +V _{CC}	V	10...28	10...28	
37 Entrée de la valeur de consigne de vitesse	V	0.33...10.8	0.33...10.8	
38 Réglage de la valeur de consigne de vitesse tr/min/V		600	600	
39 Plage de vitesses	tr/min	200...6480	200...6480	
40 Accélération maximale	tr/min/s	6000	6000	

Spécifications

Données thermiques		
17 Résistance therm. carcasse/air ambiant	10.6 K/W	
18 Résistance therm. bobinage/carcasse	5.32 K/W	
19 Constante de temps therm. bobinage	3.66 s	
20 Constante de temps therm. du moteur	13.9 s	
21 Température ambiante	-40...+85°C	
22 Température max. de bobinage	+125°C	
41 Max. temperature of electronics	+105°C	
Données mécaniques (roulements préchargés)		
16 Inertie du rotor	5.1 gcm ²	
24 Jeu axial	< 2.0 N	0 mm
	> 2.0 N	0.14 mm
25 Jeu radial	préchargé	
26 Charge axiale max. (dynamique)	1.8 N	
27 Force de chassage axiale max. (statique)	26 N	
	(statique, axe maintenu)	200 N
28 Charge radiale max. à 5 mm du flasque	12 N	

Autres spécifications	
31 Poids du moteur	37 g
32 Sens de rotation	horaire (CW)
Les caractéristiques moteur du tableau sont des valeurs nominales.	

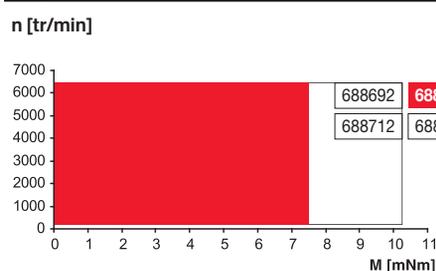
Fonctions de protection

Protection contre la surcharge, le blocage, la polarité inverse, les surcharges thermiques et coupure haute/basse tension

Connexions version 5 câblée (câble AWG 28)

rouge	+V _{CC} 10...28 VDC
noir	GND
blanc	Entrée de la valeur de consigne de vitesse
vert	Monitor n (6 impulsions par révolution)
gris	Enable ou Direction

Plages d'utilisation



Légende

- **Plage de fonctionnement permanent**
Le moteur d'entraînement peut être utilisé avec un contrôleur de vitesse et, compte tenu de la résistance thermique donnée (figures 17 et 18) à une température ambiante de 25°C, n'exède pas les températures de fonctionnement maximales autorisées.
- **Plage de surcharge**
Le moteur d'entraînement atteint ces points de fonctionnement. La vitesse peut varier par rapport à la valeur de consigne. La protection contre la surcharge arrête l'entraînement dans le cas d'une surcharge prolongée.

Construction modulaire maxon

Détails sur la page de catalogue 38

Réducteur planétaire

Ø22 mm
0.5 - 2.0 Nm
Page 374/377

