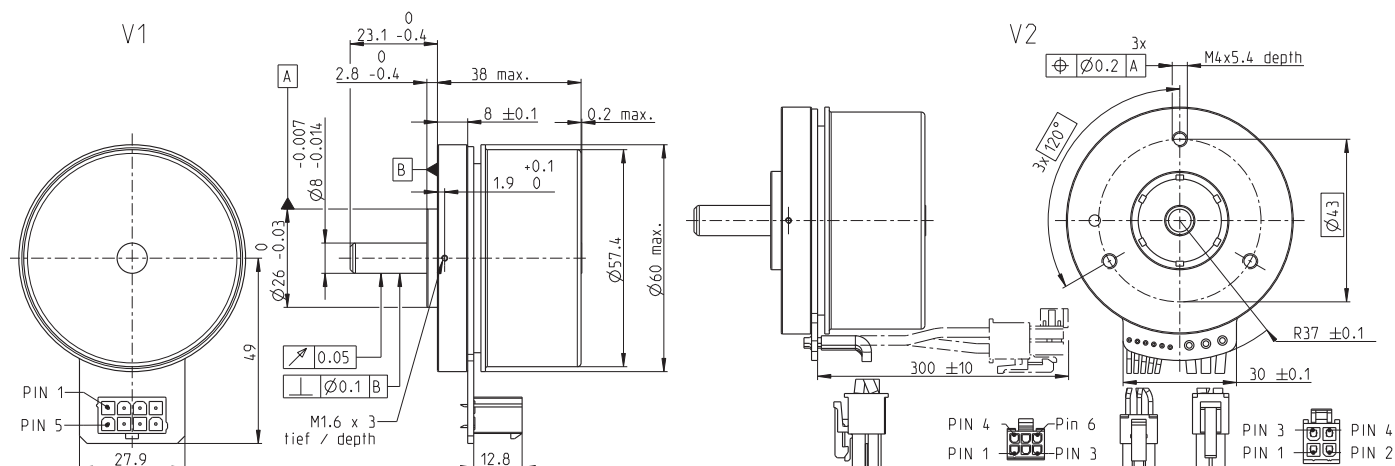


EC 60 flat Ø60 mm, sans balais, 100 Watt

EC flat



M 1:2

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

V1 avec capteurs à effet Hall

V2 avec capteurs à effet Hall et les câbles

Numéros d'article

625854	625855	625856
647691	645604	647692

Caractéristiques moteur

Valeurs à la tension nominale

	V	12	24	48
1 Tension nominale	V	12	24	48
2 Vitesse à vide	tr/min	3760	4300	4020
3 Courant à vide	mA	797	493	221
4 Vitesse nominale	tr/min	3210	3730	3460
5 Couple nominal (couple permanent max.)	mNm	261	269	298
6 Courant nominal (courant permanent max.)	A	8.72	5.14	2.61
7 Couple de démarrage ¹	mNm	3340	4300	4870
8 Courant de démarrage	A	111	81.9	43.2
9 Rendement max.	%	84.1	85.3	86.4

Caractéristiques

10 Résistance aux bornes (phase-phase)	Ω	0.108	0.293	1.11
11 Inductivité (phase-phase)	mH	0.0911	0.279	1.28
12 Constante de couple	mNm/A	30	52.5	113
13 Constante de vitesse	tr/min/V	318	182	84.8
14 Pente vitesse/couple	tr/min/mNm	1.14	1.01	0.837
15 Constante de temps mécanique	ms	9.99	8.86	7.32
16 Inertie du rotor	gcm ²	835	835	835

Spécifications

Données thermiques

17 Résistance therm. carcasse/air ambiant	2.5 K/W
18 Résistance therm. bobinage/carcasse	3.8 K/W
19 Constante de temps therm. bobinage	41.4 s
20 Constante de temps therm. du moteur	90 s
21 Température ambiante	-40...+100°C
22 Température max. de bobinage	+125°C

Données mécaniques (roulements préchargés)

23 Nombre de tours limite	6000 tr/min ⁻¹
24 Jeu axial	< 12.0 N
25 sous charge axiale	> 12.0 N
26 Charge axiale max. (dynamique)	12 N
27 Force de chassage axiale max. (statique)	170 N
28 Charge radiale max., à 5 mm du flasque	8000 N
	112 N

Autres spécifications

29 Nombre de paires de pôles	7
30 Nombre de phases	3
31 Poids du moteur	355 g

Les caractéristiques moteur du tableau sont des valeurs nominales.

Connexions V1 V2 (capteurs, AWG 24)

Pin 1	Capteur Hall 1	Capteur Hall 1
Pin 2	Capteur Hall 2	Capteur Hall 2
Pin 3	V _{Hall} 4.5...24 VDC	Capteur Hall 3
Pin 4	Bobinage 3	GND
Pin 5	Capteur Hall 3	V _{Hall} 4.5...24 VDC
Pin 6	GND	N.C.
Pin 7	Bobinage 1	
Pin 8	Bobinage 2	

V2 (moteur, AWG 16)

Pin 1	Bobinage 1
Pin 2	Bobinage 2
Pin 3	Bobinage 3
Pin 4	N.C.

Schéma de câblage de capteurs Hall, voir page 49

Connecteurs

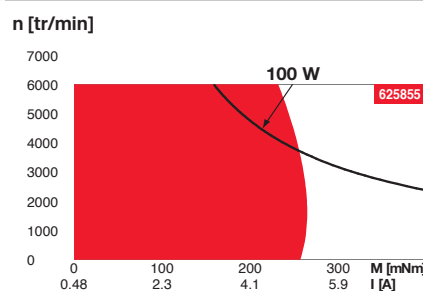
Molex 46015-0806	43025-0600
Molex	39-01-2040

Câble de raccordement pour V1

Universal, L = 500 mm	339380
à EPOS4, L = 500 mm	354045

¹calcul 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

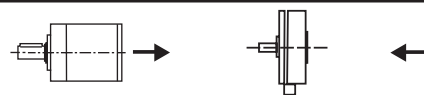
Détails sur la page de catalogue 38

Réducteur planétaire

Ø52 mm

4 - 30 Nm

page 402



Electronique recommandée:

Informations Page 38

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	497
EPOS4 Mod./Comp. 50/15	500
EPOS4 50/5	501
EPOS4 70/15	501
EPOS2 P 24/5	504

Codeur MILE

512 - 4096 imp.,

2 canaux

page 447