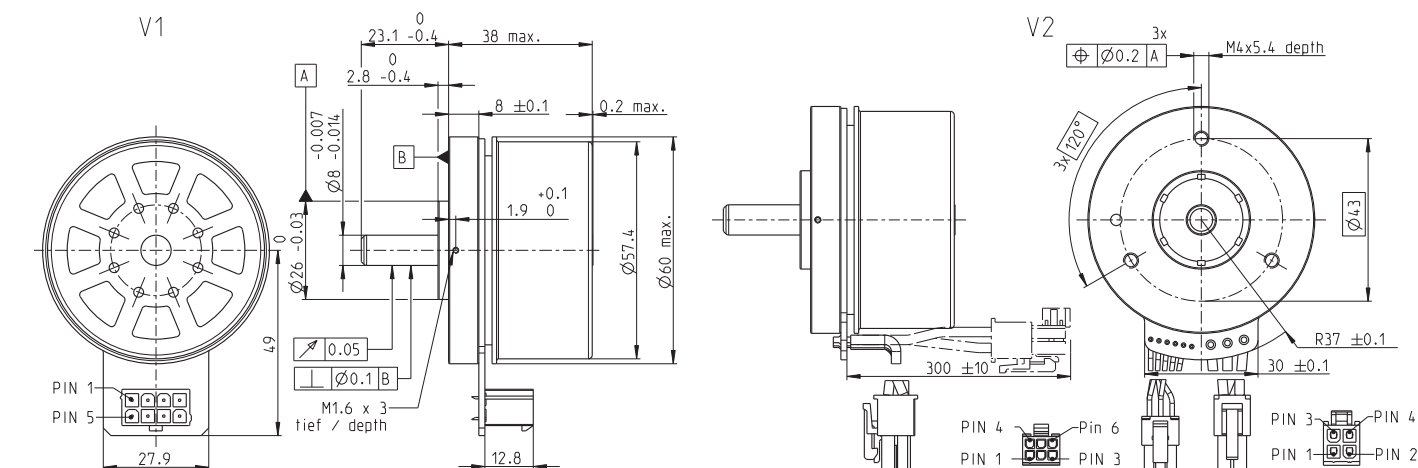


EC 60 flat Ø60 mm, sans balais, 150 Watt

rotor ouvert

EC flat



M 1:2

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

Numéros d'article

V1 avec capteurs à effet Hall	625857	625858	625859
V2 avec capteurs à effet Hall et les câbles	647693	647694	647695

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		815	497	224
4 Vitesse nominale	tr/min		2990	3480	3230
5 Couple nominal (couple permanent max.)	mNm		378	401	437
6 Courant nominal (courant permanent max.)	A		12*	7.25	3.63
7 Couple de démarrage ¹	mNm		3340	4300	4870
8 Courant de démarrage	A		111	81.9	43.2
9 Rendement max.	%		83.8	85.2	86.3
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		9.68	8.6	9.1
16 Inertie du rotor	gcm ²		810	810	810

Spécifications

- Données thermiques**
- 17 Résistance therm. carcasse/air ambiant 1.94 K/W
 - 18 Résistance therm. bobinage/carcasse 1.48 K/W
 - 19 Constante de temps therm. bobinage 16.1 s
 - 20 Constante de temps therm. du moteur 69.9 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 0 mm
 - 24 sous charge axiale > 12.0 N 0.14 mm
 - 25 Jeu radial précontraint
 - 26 Charge axiale max. (dynamique) 12 N
 - 27 Force de chassage axiale max. (statique) 170 N
 - 27 (statique, axe maintenu) 8000 N
 - 28 Charge radiale max., à 5 mm du flasque 112 N

Autres spécifications

- 29 Nombre de paires de pôles 7
 - 30 Nombre de phases 3
 - 31 Poids du moteur 350 g
- Les caractéristiques moteur du tableau sont des valeurs nominales.

Connexions V1 V2 (capteurs, AWG 24)

V1	V2 (capteurs, AWG 24)
Pin 1	Capteur Hall 1
Pin 2	Capteur Hall 2
Pin 3	V _{Hall} 4.5...24 VDC
Pin 4	Bobinage 3
Pin 5	Capteur Hall 3
Pin 6	GND
Pin 7	Bobinage 1
Pin 8	Bobinage 2

V2 (moteur, AWG 16)
Pin 1
Pin 2
Pin 3
Pin 4

Schéma de câblage de capteurs Hall, voir page 49

Connecteurs

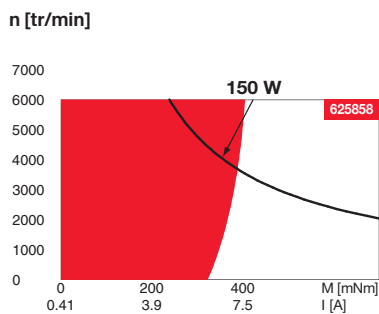
Connecteurs	N° d'article
Molex 46015-0806	43025-0600
Molex	39-01-2040

Câble de raccordement pour V1

Universal, L = 500 mm	339380
à EPOS 4, L = 500 mm	354045

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

Plages d'utilisation

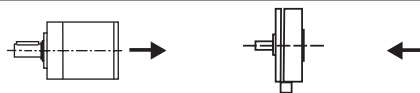


Légende

- 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

Réducteur planétaire
Ø52 mm
4 - 30 Nm
Page 402



Détails sur la page de catalogue 38

Codeur MILE
512 - 4096 imp.,
2 canaux
page 447

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

*En combinaison avec les commandes de positionnement EPOS4, le courant nominal (courant max. de charge permanent) est limité à 11 A à cause de la connectique utilisée.