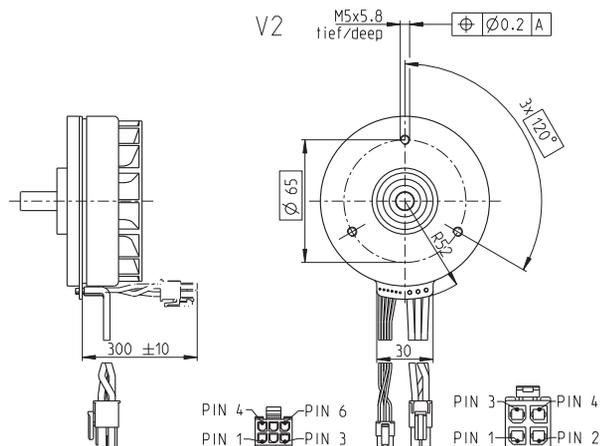
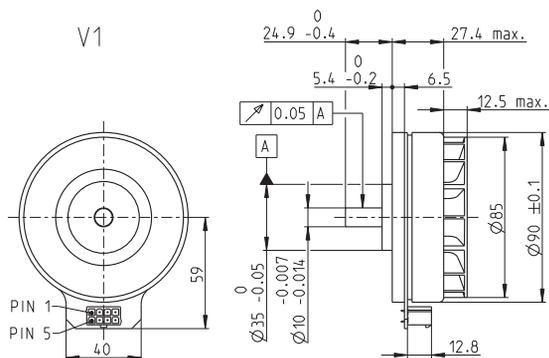


EC 90 flat Ø90 mm, sans balais, 360 Watt

avec ventilateur

EC flat



M 1:4

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

Numéros d'article

		607950	607951	607952
V1 avec capteurs à effet Hall		607953	607954	607955
V2 avec capteurs à effet Hall et les câbles		607953	607954	607955

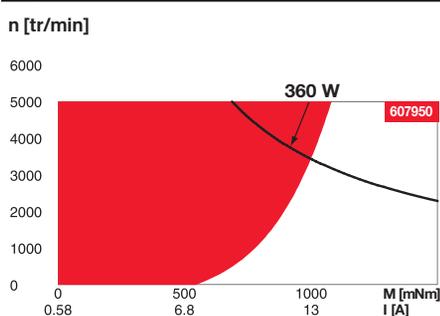
Caractéristiques moteur

Valeurs à la tension nominale					
1 Tension nominale	V	12	24	36	60
2 Vitesse à vide	tr/min	3210	3210	3120	2640
3 Courant à vide	mA	1390	696	444	210
4 Vitesse nominale	tr/min	2310	2340	2270	1890
5 Couple nominal (couple permanent max.)	mNm	951	953	933	894
6 Courant nominal (courant permanent max.)	A	23.9*	12	7.61	3.73
7 Couple de démarrage ¹	mNm	7290	7800	7470	6320
8 Courant de démarrage	A	208	111	68.9	29.6
9 Rendement max.	%	84.5	85	84.8	84
Caractéristiques					
10 Résistance aux bornes (phase-phase)	Ω	0.0577	0.216	0.523	2.03
11 Inductivité (phase-phase)	mH	0.058	0.232	0.554	2.15
12 Constante de couple	mNm/A	35.1	70.1	108	214
13 Constante de vitesse	tr/min/V	272	136	88.1	44.7
14 Pente vitesse/couple	tr/min/mNm	0.448	0.419	0.425	0.424
15 Constante de temps mécanique	ms	14.9	13.9	14.1	14.1
16 Inertie du rotor	gcm ²	3210	3210	3210	3210

Spécifications

- Données thermiques**
- 17 Résistance therm. carcasse/air ambiant 1.12 K/W
 - 18 Résistance therm. bobinage/carcasse 1.04 K/W
 - 19 Constante de temps therm. bobinage 20 s
 - 20 Constante de temps therm. du moteur 166 s
 - 21 Température ambiante -40...+100°C
 - 22 Température max. de bobinage +125°C
- Données mécaniques (roulements préchargés)**
- 23 Nombre de tours limite 5000 tr/min⁻¹
 - 24 Jeu axial 0.14 mm
 - 25 Jeu radial précontraint
 - 26 Charge axiale max. (dynamique) 34 N
 - 27 Force de chassage axiale max. (statique) 440 N (statique, axe maintenu) 8000 N
 - 28 Charge radiale max., à 10 mm du flasque 100 N
- Autres spécifications**
- 29 Nombre de paires de pôles 11
 - 30 Nombre de phases 3
 - 31 Poids du moteur 638 g
- Les caractéristiques moteur du tableau sont des valeurs nominales.

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



Codeur MILE
512 - 6400 CPT,
2 channels
Page 448

Electronique recommandée:
Informations Page 38
ESCON Mod. 50/5 487
ESCON Mod. 50/8 (HE) 488
ESCON 50/5 489
ESCON 70/10 489
DEC Module 50/5 491

- Connexions V1**
- 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 (capteurs, AWG 24)**
- Capteur Hall 1
 - Capteur Hall 2
 - Capteur Hall 3
 - GND
 - V_{Hall} 4.5...24 VDC
 - N.C.

- V2 (moteur, AWG 14)**
- Bobinage 1
 - Bobinage 2
 - Bobinage 3
 - N.C.

Schéma de câblage de capteurs Hall, voir page 49

- Connecteurs**
- Molex 46015-0806
 - Molex 43025-0600
 - Molex 171692-0104

- Câble de raccordement pour V1**
Universal, L = 500 mm 339380
¹calcul sans effet de saturation (p. 61/168)

*607953 n'est pas combinable avec le codeur MILE car les connecteurs du circuit imprimé MILE sont limités à 13 A.