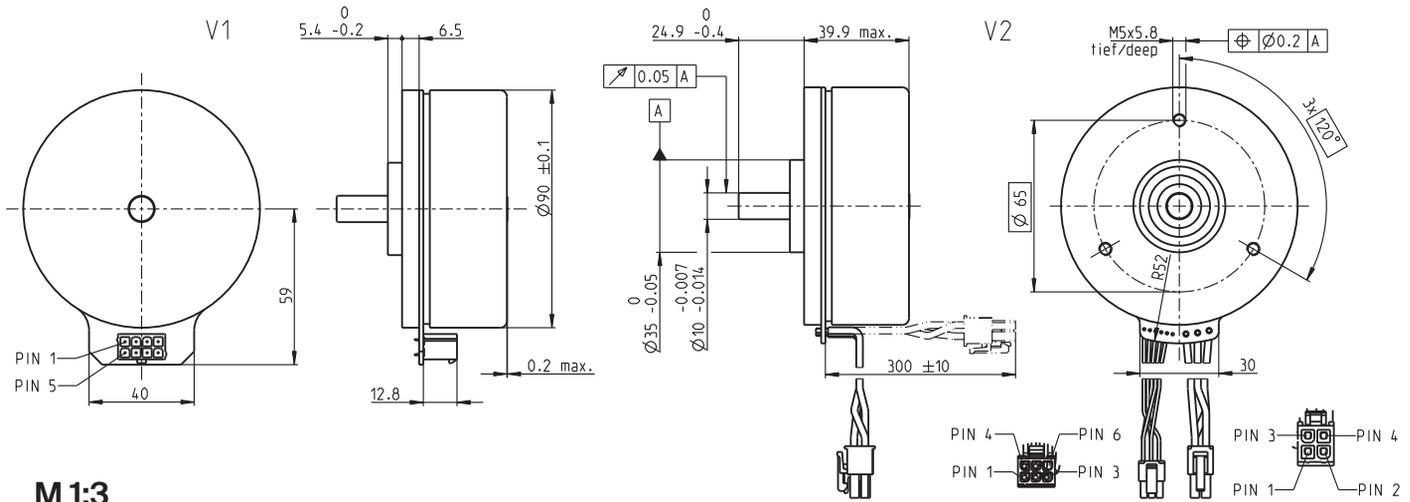


EC 90 flat Ø90 mm, à commutation électronique, 260 Watt

EC flat



M 1:3

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

Numéros d'article

V1 avec capteurs à effet Hall	500269	500266	500267	500268
V2 avec capteurs à effet Hall et les câbles	607325	607326	607327	607328

Caractéristiques moteur					
Valeurs à la tension nominale					
1 Tension nominale	V	18	30	48	60
2 Vitesse à vide	tr/min	2110	2080	1960	1980
3 Courant à vide	mA	830	490	278	227
4 Vitesse nominale	tr/min	1790	1780	1670	1690
5 Couple nominal (couple permanent max.)	mNm	1010	988	964	963
6 Courant nominal (courant permanent max.)	A	12.1*	7.06	4.06	3.28
7 Couple de démarrage ¹	mNm	14800	14600	13100	13300
8 Courant de démarrage	A	183	107	56.9	46.7
9 Rendement max.	%	87	87	86	87
Caractéristiques					
10 Résistance aux bornes (phase-phase)	Ω	0.0983	0.28	0.844	1.28
11 Inductivité (phase-phase)	mH	0.133	0.369	1.07	1.63
12 Constante de couple	mNm/A	80.7	136	231	286
13 Constante de vitesse	tr/min/V	118	70.2	41.3	33.4
14 Pente vitesse/couple	tr/min/mNm	0.144	0.144	0.151	0.15
15 Constante de temps mécanique	ms	7.63	7.66	7.99	7.97
16 Inertie du rotor	gcm ²	5060	5060	5060	5060

Spécifications	Plages d'utilisation	Légende
Données thermiques 17 Résistance therm. carcasse/air ambiant 1.74 K/W 18 Résistance therm. bobinage/carcasse 1.82 K/W 19 Constante de temps therm. bobinage 57 s 20 Constante de temps therm. du moteur 258 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 24 Jeu axial 0.14 mm 25 Jeu radial préchargé 26 Charge axiale max. (dynamique) 34 N 27 Force de chassage axiale max. (statique) (statique, axe maintenu) 440 N / 8000 N 28 Charge radiale max. à 10 mm du flasque 130 N	n [tr/min] 	<ul style="list-style-type: none"> 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	Construction modulaire maxon	Détails sur la page de catalogue 38
29 Nombre de paires de pôles 11 30 Nombre de phases 3 31 Poids du moteur 980 g Les caract. moteur du tableau sont des valeurs nom.	Les caract. moteur du tableau sont des valeurs nom.	Les caract. moteur du tableau sont des valeurs nom.

Connexions V1	V2 (sensors, AWG 24)	Codeur MILE
Pin 1 Capteurs Hall 1	Capteurs Hall 1	512 - 6400 CPT,
Pin 2 Capteurs Hall 2	Capteurs Hall 2	2 channels
Pin 3 V _{Hall} 4.5...24 VDC	Capteurs Hall 3	Page 448
Pin 4 Bobinage 3	GND	
Pin 5 Capteurs Hall 3	V _{Hall} 4.5...24 VDC	
Pin 6 GND	N.C.	
Pin 7 Bobinage 1		
Pin 8 Bobinage 2		
Connexions V2	V2 (moteur, AWG 16)	
Pin 1 Bobinage 1	Bobinage 1	
Pin 2 Bobinage 2	Bobinage 2	
Pin 3 Bobinage 3	Bobinage 3	
Pin 4 N.C.	N.C.	
Schéma de câblage de capteurs Hall, voir page 49		
Connecteurs	N° d'article	
Molex 46015-0806	43025-0600	
Molex	39-01-2040	
Câble étanche pour A		
Universal, L = 500 mm	339380	
à EPOS4, L = 500 mm	354045	
*calcul sans effet de saturation (p. 61/168)		
*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.		