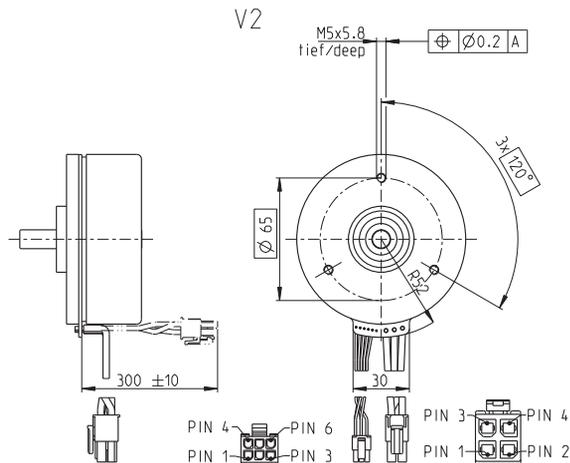
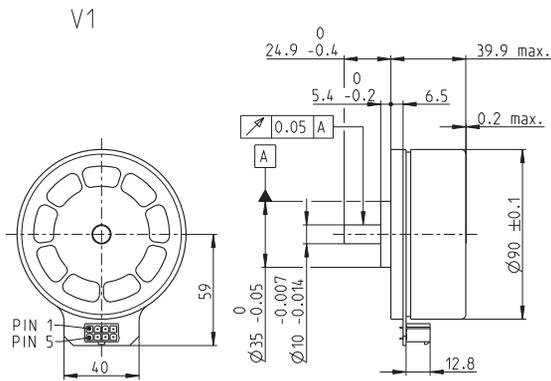


EC 90 flat Ø90 mm, sans balais, 400 Watt

rotor ouvert



EC flat

M 1:4

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

Numéros d'article

V1 avec capteurs à effet Hall
V2 avec capteurs à effet Hall et les câbles

	607930	607931	607932
	607933	607934	607935
			607936

Caractéristiques moteur

Valeurs à la tension nominale		18	30	48	60
1 Tension nominale	V	18	30	48	60
2 Vitesse à vide	tr/min	2080	2080	1960	1980
3 Courant à vide	mA	792	475	272	221
4 Vitesse nominale	tr/min	1700	1700	1600	1620
5 Couple nominal (couple permanent max.)	mNm	1300	1260	1210	1220
6 Courant nominal (courant permanent max.)	A	14.9*	8.73	4.96	4.03
7 Couple de démarrage ¹	mNm	14900	14600	13100	13300
8 Courant de démarrage	A	183	107	56.9	46.7
9 Rendement max.	%	87.4	87.3	86.8	86.9
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	81.6	136	231	286
13 Constante de vitesse	tr/min/V	117	70.2	41.3	33.4
14 Pente vitesse/couple	tr/min/mNm	0.141	0.144	0.151	0.15
15 Constante de temps mécanique	ms	7.47	7.66	7.99	7.97
16 Inertie du rotor	gcm ²	4765	4765	4765	4765

Spécifications

- Données thermiques**
- 17 Résistance therm. carcasse/air ambiant 1.56 K/W
 - 18 Résistance therm. bobinage/carcasse 1.09 K/W
 - 19 Constante de temps therm. bobinage 34.2 s
 - 20 Constante de temps therm. du moteur 232 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 130 N

Autres spécifications

- 29 Nombre de paires de pôles 11
- 30 Nombre de phases 3
- 31 Poids du moteur 964 g

Les caractéristiques moteur du tableau sont des valeurs nominales.

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)

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

Schéma de câblage de capteurs Hall, voir p. 49

Connecteurs

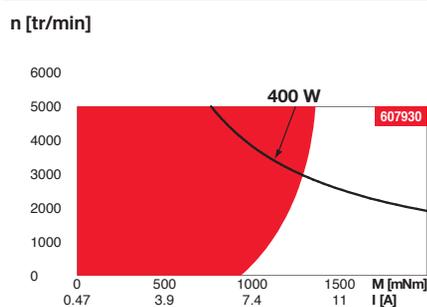
- | | |
|------------------|-------------------------|
| Molex 46015-0806 | N° d'article 43025-0600 |
| Molex | 171692-0104 |

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



Codeur MILE
512 - 6400 imp.,
2 canaux
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
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

*607933 n'est pas combinable avec le codeur MILE car les connecteurs du circuit imprimé MILE sont limités à 13 A.