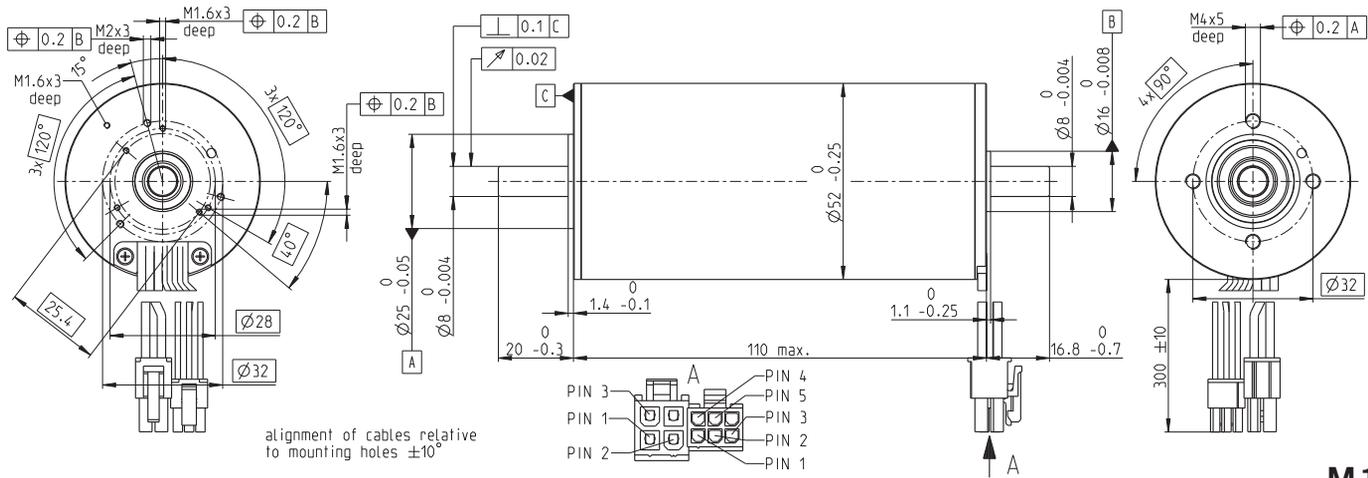


# EC-i 52 Ø52 mm, sans balais, 200 Watt

High Torque



EC-i

M 1:2

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

## Numéros d'article

avec capteurs à effet Hall

606793 596099 634043

## Caractéristiques moteur (provisoires)

Valeurs à la tension nominale		24	36	48
1 Tension nominale	V	24	36	48
2 Vitesse à vide	tr/min	3340	3660	3970
3 Courant à vide	mA	657	499	419
4 Vitesse nominale	tr/min	2970	3300	3610
5 Couple nominal (couple permanent max.)	mNm	640	649	622
6 Courant nominal (courant permanent max.)	A	9.36	6.93	5.44
7 Couple de démarrage <sup>1</sup>	mNm	13800	18800	22900
8 Courant de démarrage	A	202	202	200
9 Rendement max.	%	89	90.4	91.1
<b>Caractéristiques</b>				
10 Résistance aux bornes (phase-phase)	Ω	0.119	0.178	0.24
11 Inductivité (phase-phase)	mH	0.149	0.28	0.424
12 Constante de couple	mNm/A	68	93.1	115
13 Constante de vitesse	tr/min/V	140	103	83.3
14 Pente vitesse/couple	tr/min/mNm	0.245	0.196	0.174
15 Constante de temps mécanique	ms	0.677	0.543	0.482
16 Inertie du rotor	gcm <sup>2</sup>	264	264	264

## Spécifications

### Caractéristiques thermiques

17 Résistance therm. boîtier/air ambiant	4.02 K/W
18 Résistance therm. bobinage/boîtier	0.53 K/W
19 Constante de temps therm. bobinage	12.8 s
20 Constante de temps therm. moteur	2310 s
21 Température ambiante	-40...+100°C
22 Température max. bobinage	+155°C

### Données mécaniques (roulement précontraint)

23 Vitesse limite	5000 tr/min <sup>1</sup>
24 Jeu axial pour charge axiale < 15 N	0 mm
24 Jeu axial pour charge axiale > 15 N	0.14 mm
25 Jeu radial	précontraint
26 Charge axiale max. (dynamique)	12 N
27 Force de chassage axiale max. (statique) (statique, arbre soutenu)	150N / 6000 N
28 Charge radiale max., à 5 mm du flasque	110 N

### Autres spécifications

29 Nombre de paires de pôles	8
30 Nombre de phases	3
31 Poids du moteur	1150 g

Les paramètres du moteur figurant au tableau sont des caractéristiques nominales.

Connexions	Moteur (câble AWG 16)	Pin
rouge	Bobinage du moteur 1	Pin 1
noir	Bobinage du moteur 2	Pin 2
blanc	Bobinage du moteur 3	Pin 3
	N.C.	Pin 4

Connecteurs	Référence	Pin
Molex	39-01-2040	Pin 1

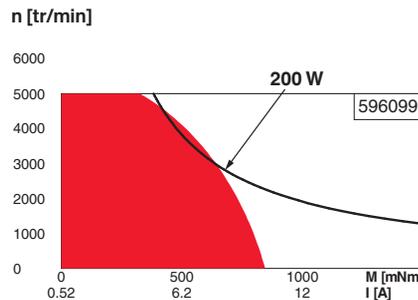
Connexions	Capteurs (câble AWG 26)	Pin
jaune	Capteur à effet Hall 1	Pin 1
brun	Capteur à effet Hall 2	Pin 2
gris	Capteur à effet Hall 3	Pin 3
bleu	GND	Pin 4
vert	V <sub>Hall</sub> 4,5...24 VDC	Pin 5
	N.C.	Pin 6

Connecteurs	Référence
Molex	430-25-0600

Schéma de connexion des capteurs Hall, voir p. 49.

<sup>1</sup>calcul sans effet de saturation (page 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 36

**Electronique recommandée:**  
Informations Page 36  
ESCON Mod. 50/8 (HE) 488  
ESCON 70/10 489  
EPOS4 Mod./Comp. 50/8 497  
EPOS4 Mod./Comp. 50/15 497  
EPOS4 70/15 501

**Codeur 16 EASY/XT**  
128 - 1024 imp., 3 canaux  
Page 450/452  
**Codeur 16 EASY Absolute/XT**  
4096 pas  
Page 454/456  
**Codeur 16 RIO**  
1024 - 32768 imp., 3 canaux  
Page 467  
**Codeur AEDL 5810**  
1024 - 5000 imp., 3 canaux  
Page 470  
**Codeur HEDL 5540**  
500 imp., 3 canaux  
Page 477