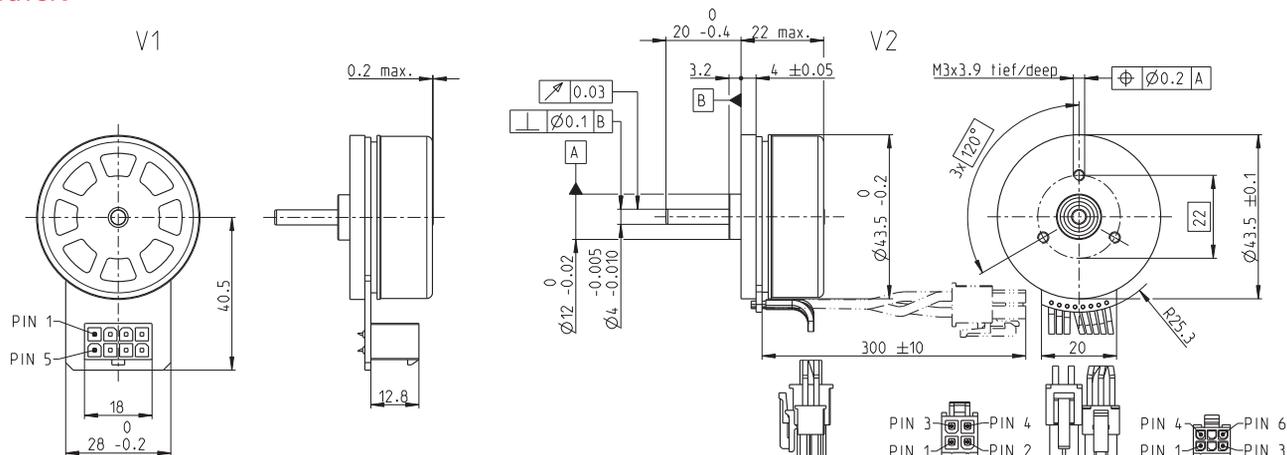


EC 45 flat $\varnothing 43.5$ mm, à commutation électronique, 60 Watt

NEW

rotor ouvert

EC flat



M 1:2

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

Numéros d'article

V1 avec capteurs à effet Hall	591476	591477	591478	591479
V2 avec capteurs Hall et câbles	608131	608132	608133	608134

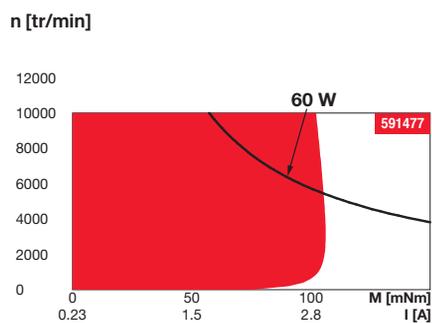
Caractéristiques moteur

Valeurs à la tension nominale					
1 Tension nominale	V	18	24	36	48
2 Vitesse à vide	tr/min	5740	6250	6060	5740
3 Courant à vide	mA	277	238	151	104
4 Vitesse nominale	tr/min	4510	4970	4810	4530
5 Couple nominal (couple permanent max.)	mNm	134	110	109	122
6 Courant nominal (courant permanent max.)	A	4.29	2.97	1.91	1.48
7 Couple de démarrage ¹	mNm	1190	918	895	1040
8 Courant de démarrage	A	40	26	16	13
9 Rendement max.	%	84.4	82	81.9	83.4
Caractéristiques					
10 Résistance aux bornes (phase-phase)	Ω	0.447	0.942	2.240	3.610
11 Inductivité (phase-phase)	mH	0.243	0.363	0.868	1.730
12 Constante de couple	mNm/A	29.5	36	55.7	78.6
13 Constante de vitesse	tr/min/V	324	265	171	121
14 Pente vitesse/couple	tr/min/mNm	4.910	6.920	6.890	5.580
15 Constante de temps mécanique	ms	6.940	9.790	9.750	7.890
16 Inertie du rotor	gcm ²	135	135	135	135

Spécifications

- Données thermiques**
- 17 Résistance therm. carcasse/air ambiant 0,268 K/W
 - 18 Résistance therm. bobinage/carcasse 7,05 K/W
 - 19 Constante de temps therm. bobinage 26,7 s
 - 20 Constante de temps therm. du moteur 13,4 s
 - 21 Température ambiante -40...+100°C
 - 22 Température max. de bobinage +125°C
- Données mécaniques (roulements préchargés)**
- 23 Nombre de tours limite 10 000 tr/min
 - 24 Jeu axial < 8,0 N 0 mm
 - sous charge axiale > 8,0 N 0,14 mm
 - 25 Jeu radial préchargé
 - 26 Charge axiale max. (dynamique) 72 N
 - 27 Force de chassage axiale max. (statique) 53 N
 - (statique, axe maintenu) 1000 N
 - 28 Charge radiale max. à 5 mm du flasque 14,5 N
- Autres spécifications**
- 29 Nombre de paires de pôles 8
 - 30 Nombre de phases 3
 - 31 Poids du moteur 113,1 g

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

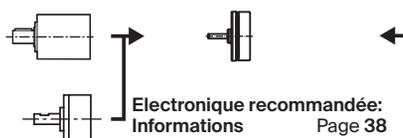
Détails sur la page de catalogue 38

Réducteur planétaire

$\varnothing 42$ mm
3 - 15 Nm
Page 398

Réducteur à pignons droits

$\varnothing 45$ mm
0,5 - 2,0 Nm
Page 400



Codeur MILE
256 - 2048 imp.
2 canaux
Page 446

Electronique recommandée:

Informations	Page 38
ESCON Module 24/2	486
ESCON 36/3 EC	487
ESCON Module 50/5	487
ESCON 50/5	489
DEC Module 24/2	491
DEC Module 50/5	491
EPOS4 Micro 24/5	495
EPOS4 Mod./Comp. 50/5	496
EPOS4 Comp. 24/5 3-axes	497
EPOS4 50/5	501
EPOS2 P 24/5	504

- Connexions V1**
- Pin 1 Capteur Hall 1*
 - Pin 2 Capteur Hall 2*
 - Pin 3 V_{Hall} 3,5...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} 3,5...24 VDC
 - N.C.

- V2 (moteur, AWG 22)**
- Bobinage 1
 - Bobinage 2
 - Bobinage 3
 - N.C.

*pull-up interne (7...13 k Ω) sur V_{Hall}

Schéma de câblage de capteurs Hall, voir p. 49

Connecteurs N° d'article

Molex 39-28-1083 43025-0600

Molex 39-01-2040

Câble de raccordement pour V1

Universal, L = 500 mm 339380

à EPOS, L = 500 mm 354045

21 V2 Température ambiante -20...+100°C
¹calcul sans effet de saturation (p. 61/168)