

ECX TORQUE 22 M sans balais

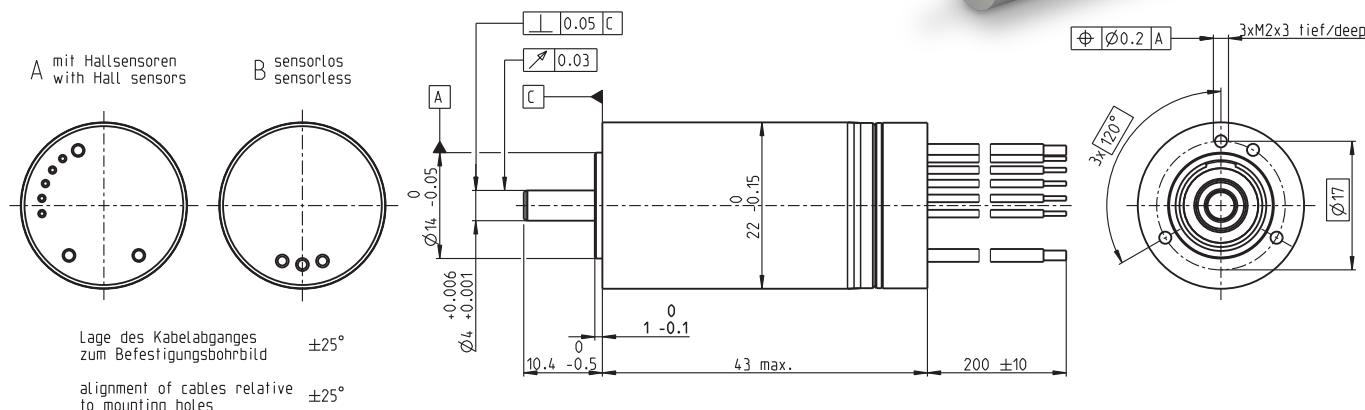
Moteur BLDC Ø22 mm

NEW

Caractéristiques principales: 30/43 W, 32.4 mNm, 16 000 tr/min



ECX TORQUE



M 1:1

Paramètres du moteur

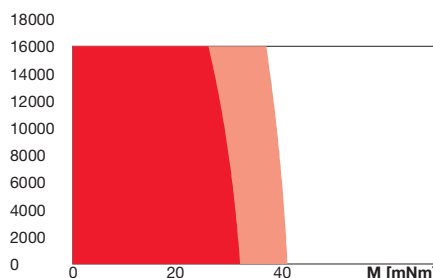
1. Tension nominale	V	18	24	36	48
2. Vitesse à vide	tr/min	14300	15300	15100	13000
3. Courant à vide	mA	175	145	94.8	56.5
4. Vitesse nominale	tr/min	12200	13100	12900	10900
5. Couple nominal (couple max. permanent)	mNm	29.4	28.6	29.7	32.4
6. Courant nominal (courant charge perm. max.)	A	2.41	1.88	1.28	0.885
7. Couple de démarrage	mNm	439	466	494	461
8. Courant de démarrage	A	371	315	21.9	13.2
9. Rendement max.	%	86.9	87.1	87.4	87.5
10. Résistance aux bornes	Ω	0.486	0.763	1.64	3.63
11. Inductance aux bornes	mH	0.274	0.428	0.988	2.38
12. Constante de couple	mNm/A	11.8	14.8	22.5	34.9
13. Constante de vitesse	tr/min/V	806	645	424	273
14. Pente vitesse/couple	tr/min/mNm	33.1	33.2	31	28.4
15. Constante de temps mécanique	ms	0.596	0.599	0.558	0.512
16. Moment d'inertie du rotor	gcm ²	1.72	1.72	1.72	1.72

Caractéristiques thermiques

17. Résistance therm. boîtier/air ambiant	K/W	15.7
18. Résistance therm. bobinage/boîtier	K/W	4.48
19. Constante therm. temps de bobinage	s	18.4
20. Constante therm. de temps moteur	s	644
21. Température ambiante	°C	-40...+100
22. Température max. du bobinage	°C	155

Plages de fonctionnement

n [tr/min] Bobinage 24 V



- Plage de fonctionnement continu
- Plage de fonctionnement continu avec résistance therm. R_{th2} 50%
- Plage de fonctionnement intermittente

Caractéristiques mécaniques roulement à billes

23. Vitesse max. admise	tr/min	16 000
24. Jeu axial	mm	0...0.24
Précontrainte	N	4.0
Sens de la force	traction	
25. Jeu radial	précontraint	
26. Charge axiale max. (dynamique)	N	4.0
27. Force de chassage axiale max. (statique) (arbre soutenu)	N	110
28. Charge radiale max. [mm du flasque]	N	22 [5]

Autres spécifications

29. Nombre de paires de pôles	4
30. Nombre de phases	3
31. Poids du moteur	g 82.1
32. Niveau sonore typique [tr/min]	dBA 54 [12 000]

Connexions A et B, moteur (câble AWG 18)

rouge	Bobinage du moteur 1
noir	Bobinage du moteur 2
blanc	Bobinage du moteur 3

Connexions A, capteurs (câble AWG 26)

orange	V _{CC} 5 ±0.5 V
bleu	GND
jaune	Capteur à effet Hall 1
brun	Capteur à effet Hall 2
gris	Capteur à effet Hall 3

Signaux de sortie: étage push-pull compatible avec CMOS. Aucune résistance pull-up nécessaire. Les signaux Hall sont générés par un capteur EASY-INT. En combinaison avec l'ENX EASY INT, les raccords orange (VDC) et bleu (GND) sont supprimés.

Connexions capteur de température (câble AWG 26)

violet	CTN
violet	CTN
Résistance 25°C: 10 kOhm ±5%, beta (25-85 °C): 3434 K	

Système modulaire maxon

maxon gear	Étages [opt.]	maxon sensor	maxon motor control
339_GPX 22 A/C	1-2	pour moteur type A:	486_ESCON Module 24/2
340_GPX 22 LN/LZ	1-2	442_ENX 22 EASY INT	487_ESCON 36/3 EC
341_GPX 22 HP	2-3	pour moteur type B:	487_ESCON Module 50/4 EC-S
342_GPX 22 UP	1-4	442_ENX 22 EASY INT Abs.	487_ESCON Module 50/5
344_GPX 26 A/C	3		489_ESCON 50/5
345_GPX 26 LN/LZ	3		491_DEC Module 24/2, 50/5
346_GPX 26 HP	4		495_EPOS4 Micro 24/5
			496_EPOS4 Module/Comp. 50/5
			504_EPOS2 P 24/5

Configuration

Flasque avant: filet dans flasque/filet central
Flasque arrière: bague en plastique/filet central
Arbre avant: longueur/diamètre/épaulement
Raccordement électrique: longueur de câble/connexion de broche/connecteur
Capteur de température: sans/thermistance CTN

Des connecteurs et câbles de raccordement appropriés sont disponibles pour configurer la connexion par pin à filetage mâle: voir catalogue, chapitre Accessoires.

xdrives.maxongroup.com