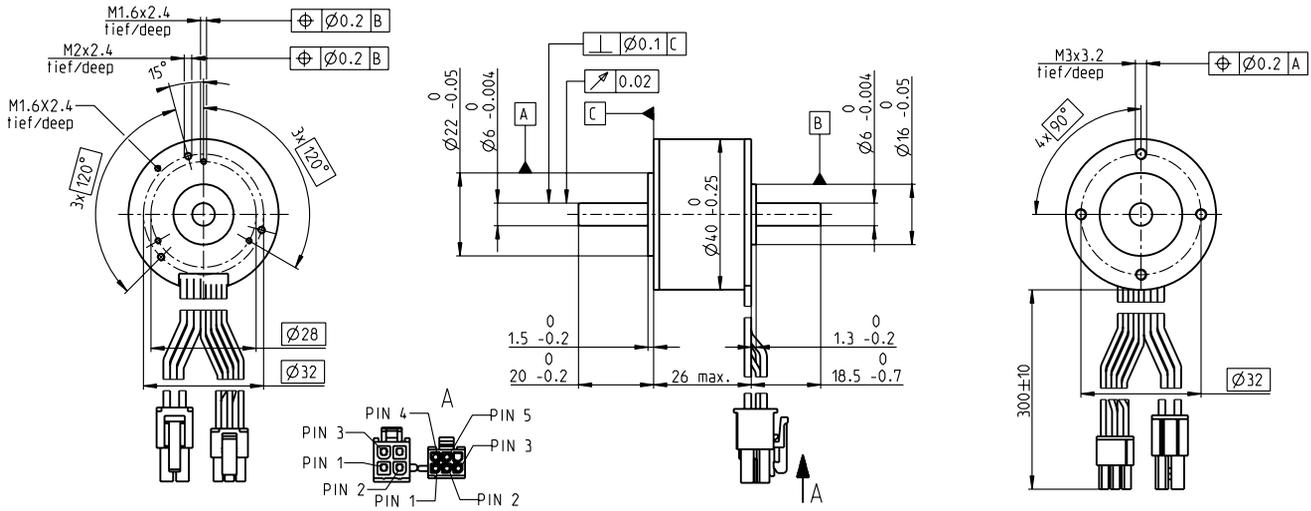


EC-i 40 Ø40 mm, à commutation électronique, 50 Watt

EC-i



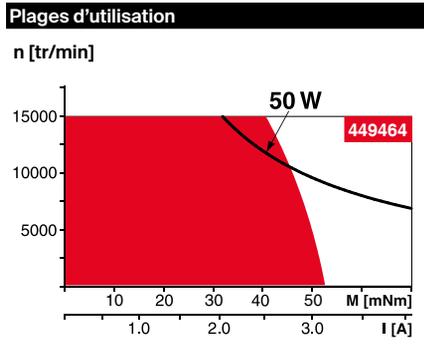
M 1:2

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

Numéros d'article	
avec capteurs à effet Hall	449463 449464

Caractéristiques moteur		avec capteurs à effet Hall	
Valeurs à la tension nominale			
1 Tension nominale	V	12	24
2 Vitesse à vide	tr/min	12400	13200
3 Courant à vide	mA	522	285
4 Vitesse nominale	tr/min	9660	10300
5 Couple nominal (couple permanent max.)	mNm	43.3	52.8
6 Courant nominal (courant permanent max.)	A	4.53	2.8
7 Couple de démarrage ¹	mNm	473	810
8 Courant de démarrage	A	52.9	47.9
9 Rendement max.	%	81	85
Caractéristiques			
10 Résistance aux bornes (phase-phase)	Ω	0.227	0.501
11 Inductivité (phase-phase)	mH	0.109	0.39
12 Constante de couple	mNm/A	8.95	16.9
13 Constante de vitesse	tr/min/V	1070	565
14 Pente vitesse/couple	tr/min/mNm	271	167
15 Constante de temps mécanique	ms	2.98	1.84
16 Inertie du rotor	gcm ²	10.5	10.5

Spécifications	
Données thermiques	
17 Résistance therm. carcasse/air ambiant	9.66 K/W
18 Résistance therm. bobinage/carcasse	2.57 K/W
19 Constante de temps therm. bobinage	17.5 s
20 Constante de temps therm. du moteur	821 s
21 Température ambiante	-40...+100°C
22 Température max. de bobinage	+155°C
Données mécaniques (roulements préchargés)	
23 Nombre de tours limite	15000 tr/min
24 Jeu axial	< 9.0 N 0 mm
	sous charge axiale > 9.0 N 0.15 mm
25 Jeu radial	préchargé
26 Charge axiale max. (dynamique)	5 N
27 Force de chassage axiale max. (statique) (statique, axe maintenu)	87 N / 6500 N
28 Charge radiale max. à 5 mm du flasque	15 N



Plages d'utilisation		Légende	
	Plage de fonctionnement permanent		Fonctionnement intermittent
	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.		La surcharge doit être de courte durée.
	Puissance conseillée		

Autres spécifications	
29 Nombre de paires de pôles	7
30 Nombre de phases	3
31 Poids du moteur	170 g
Les caractéristiques moteur du tableau sont des valeurs nominales.	
Connexions	moteur (câble AWG 20)
rouge	Bobinage 1 Pin 1
noir	Bobinage 2 Pin 2
blanc	Bobinage 3 Pin 3
	N.C. Pin 4
Connecteur	N° d'article
Molex	39-01-2040
Connexions	capteurs (câble AWG 26)
jaune	Capteurs Hall 1 Pin 1
brun	Capteurs Hall 2 Pin 2
gris	Capteurs Hall 3 Pin 3
bleu	GND Pin 4
vert	V _{Hall} 4.5...24 VDC Pin 5
	N.C. Pin 6
Connecteur	N° d'article
Molex	430-25-0600
Schéma de câblage de capteurs Hall, voir p. 49	

Construction modulaire maxon		Détails sur la page de catalogue 36	
Réducteur planétaire	Ø32 mm 1.0-6.0 Nm Page 389		Codeur 16 EASY/XT 128 - 1024 imp. 3 canaux Page 450/452
Réducteur planétaire	Ø42 mm 3-15 Nm Page 398		Codeur 16 EASY Absolute/XT 4096 pas Page 454/456
Entraînement vis/écrou	Ø32 mm Page 416-421		Codeur 16 RIO 1024 - 32768 Imp., 3 canaux Page 467
		Electronique recommandée:	Codeur AEDL 5810 1024 - 5000 Imp., 3 canaux Page 470
		Informations	Codeur HEDL 5540 500 Imp., 3 canaux Page 477
		ESCON 36/3 EC	487
		ESCON Mod. 50/4 EC-S	487
		ESCON Module 50/5	487
		ESCON 50/5	489
		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

¹calcul sans effet de saturation (p. 61/168)