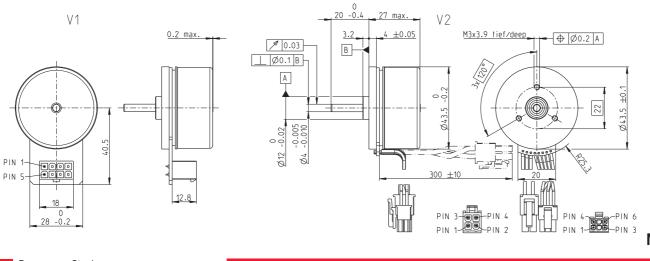
## EC 45 flat Ø43.5 mm, à commutation électronique, 70 Watt





M 1:2 Programme Stock Numéros d'article Programme Standard Programme Spécial (sur demande) V1 avec capteurs à effet Hall 651614 651615 651616 651617 V2 avec capteurs Hall et câbles 651618 651619 651620 651621 Caractéristiques moteur (provisoires) Valeurs à la tension nominale 1 Tension nominale 24 48 60 2 Vitesse à vide tr/min 5600 5930 5580 3720 3 Courant à vide mΑ 270 198 135 57 4750 5080 4750 3010 4 Vitesse nominale tr/min 5 Couple nominal (couple permanent max.) mNm 134 110 112 143 6 Courant nominal (courant permanent max.) 3.29 1.41 1.97 0.92 1690 1320 1260 1240 7 Couple de démarrage<sup>1</sup> mNm 8 Courant de démarrage 23 16 8 9 Rendement max. % 84.9 82.6 84.2 Caractéristiques 10 Résistance aux bornes (phase-phase) Ω 0.573 1.560 3.070 7.370 11 Inductivité (phase-phase) mΗ 0.301 0.601 1.210 4.270 12 Constante de couple mNm/A 40.4 57 80.8 152 13 Constante de vitesse 236 167 118 62.8 tr/min/V 14 Pente vitesse / couple tr/min/mNm 3.350 4.580 4.490 3.040 15 Constante de temps mécanique 8.680 8.510 6.350 5.770 ms 16 Inertie du rotor 181 181 181 acm<sup>2</sup> 181 Spécifications Plages d'utilisation Données thermiques n [tr/min] Plage de fonctionnement permanent Résistance therm, carcasse/air ambiant Compte tenu des resistances thermiques (lignes 17 6.64 K/W 43.1 s Résistance therm. bobinage/carcasse et 18) la température maximum du rotor peut être Constante de temps therm, bobinage Constante de temps therm. du moteur atteinte au valeur nominal de couple et vitesse et à la 70 W 10000 -40...+100°C Température ambiante température ambiante de 25°C. Température max. de bobinage +125°C = Limite thermique. 8000 Données mécaniques (roulements préchargés) 10 000 tr/min 0 mm Nombre de tours limite Fonctionnement intermittent Jeu axial 0.14 mm sous charge axiale > 8.0 N La surcharge doit être de courte durée. 4000 préchargé 7.2 N e) 53 N Jeu radial Charge axiale max. (dynamique)
Force de chassage axiale max. (statique) 2000 Puissance conseillée (statique, axe maintenu)
28 Charge radiale max. à 5 mm du flasque 1000 N 15.1 N 0 150 M [mNm] 50 1.4 0.25 2.6 Autres spécifications Nombre de paires de pôles Nombre de phases Poids du moteur Construction modulaire maxon Détails sur la page de catalogue 38 Les caractéristiques moteur du tableau sont des Codeur MILE Réducteur planétaire valeurs nominales. Connexions V1 256 - 2048 imp.  $\emptyset$ 42 mm V2 (capteurs, AWG 24) Capteur Hall 1\*
Capteur Hall 2\*
V<sub>Hall</sub> 3.5...24 VDC
Bobinage 3
Capteur Hall 3\*
GND 3 - 15 Nm 2 canaux Capteur Hall 1\* Capteur Hall 2\* Page 398 Page 446 Capteur Hall 3\* GND V<sub>Hall</sub> 3.5...24 VDC N.C. Pin 3 Pin 4 Pin 5 Pin 6 Réducteur à pignons droits Electronique recommandée: Ø45 mm Informations Page 38 0.5 - 2.0 Nm ESCON 36/3 EC Page 400 ESCON Module 50/5 487 Pin 7 Pin 8 Bobinage 1 **ESCON 50/5** 489 Bobinage 2 **V2** (moteur, AWG 22) Bobinage 1 ESCON 70/10 489 Pin 1 DEC Module 50/5 491 Bobinage 2 Bobinage 3 EPOS4 Micro 24/5 495 EPOS4 Mod./Comp. 50/5 496 Pin 4 | Pin 4 | N.C. | Fyull-up interne (7 ... 13 kΩ) sur V<sub>stat</sub> | Schéma de câblage de capteurs Hall, voir p. 49 | Connecteurs N° d'article | N° d'article | Molex | 39-28-1083 | 43025-0600 EPOS4 50/5 501 EPOS2 P 24/5 504

Molex

Câble de raccordement pour V1

V2 Température ambiante ¹calcul sans effet de saturation (p. 61/168)

Universal, L = 500 mm à EPOS, L = 500 mm 39-01-2040

339380

354045 -20 ... +100°C)