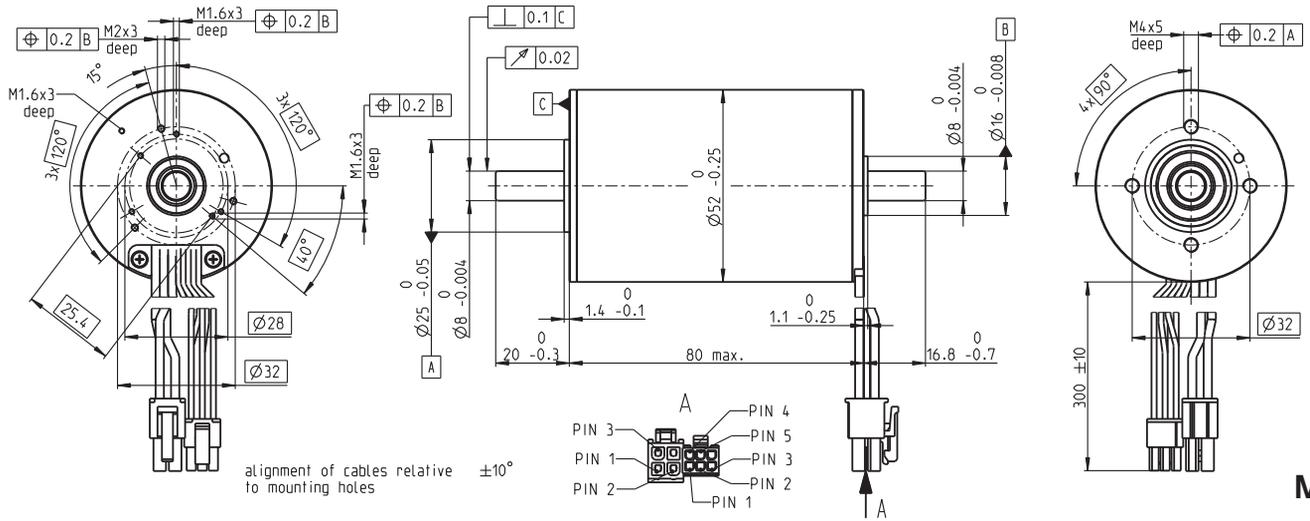


EC-i 52 Ø52 mm, à commutation électronique, 180 Watt

High Torque

EC-i



M 1:2

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

Numéros d'article				
avec capteurs à effet Hall	574740	574741	579164	579165

Caractéristiques moteur (provisoires)					
Valeurs à la tension nominale					
1 Tension nominale	V	18	24	36	48
2 Vitesse à vide	tr/min	4820	4680	4820	4900
3 Courant à vide	mA	1010	726	507	390
4 Vitesse nominale	tr/min	4360	4200	4360	4450
5 Couple nominal (couple permanent max.)	mNm	388	428	438	412
6 Courant nominal (courant permanent max.)	A	11.1	8.81	6.18	4.47
7 Couple de démarrage ¹	mNm	11500	13000	15900	15700
8 Courant de démarrage	A	325	268	225	169
9 Rendement max.	%	89.3	90	90.8	90.7
Caractéristiques					
10 Résistance aux bornes (phase-phase)	Ω	0.0555	0.0894	0.16	0.284
11 Inductivité (phase-phase)	mH	0.0643	0.122	0.257	0.443
12 Constante de couple	mNm/A	35.3	48.6	70.6	92.7
13 Constante de vitesse	tr/min/V	270	197	135	103
14 Pente vitesse/couple	tr/min/mNm	0.425	0.362	0.306	0.316
15 Constante de temps mécanique	ms	0.756	0.645	0.544	0.562
16 Inertie du rotor	gcm ²	170	170	170	170

Spécifications	Plages d'utilisation	Légende
Données thermiques 17 Résistance therm. carcasse/air ambiant 4.32 K/W 18 Résistance therm. bobinage/carcasse 0.63 K/W 19 Constante de temps therm. bobinage 10.2 s 20 Constante de temps therm. du moteur 1780 s 21 Température ambiante -40...+100°C 22 Température max. de bobinage +155°C Données mécaniques (roulements préchargés) 23 Nombre de tours limite 6000 tr/min 24 Jeu axial < 15 N 0 mm sous charge axiale > 15 N 0,14 mm 25 Jeu radial préchargé 26 Charge axiale max. (dynamique) 12 N 27 Force de chassage axiale max. (statique) 150 N (statique, axe maintenu) 6000 N 28 Charge radiale max. à 5 mm du flasque 110 N		<p>■ 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.</p> <p> Fonctionnement intermittent La surcharge doit être de courte durée.</p> <p>— Puissance conseillée</p>

Autres spécifications		Construction modulaire maxon		Détails sur la page de catalogue 36	
29 Nombre de paires de pôles	8	Réducteur planétaire Ø52 mm 4 - 30 Nm Page 402		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	
30 Nombre de phases	3			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	
31 Poids du moteur	823 g	Les caractéristiques moteur du tableau sont des valeurs nominales.			
Connexions moteur (câble AWG 16) 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					

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