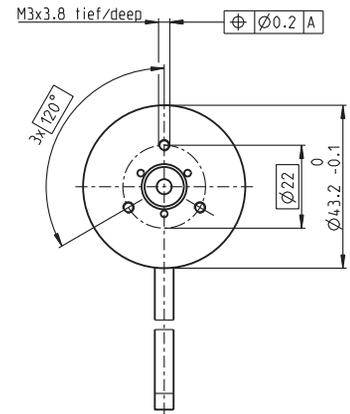
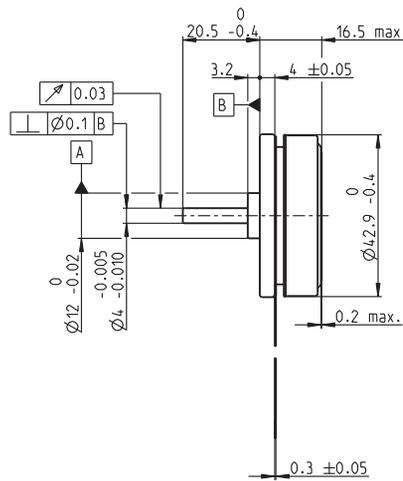
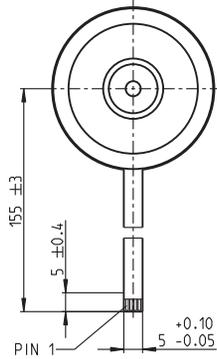
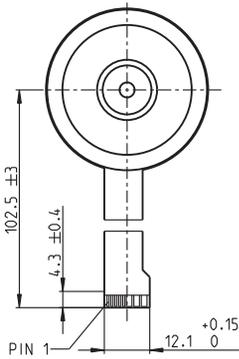


EC 45 flat $\varnothing 42.9$ mm, à commutation électronique, 30 Watt

EC flat

A avec capteurs à effet Hall
Option avec câble et connecteur:
(Schémas cotés opt.)
Longueur moteur +1.3 mm,
Température ambiante -20...+100°C
Longueur de câble 500 mm \pm 10 mm

B sans capteurs



M 1:2

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

A avec capteurs à effet Hall

Option avec câble et connecteur

B sans capteurs

Numéros d'article	
200142	339281
668555	668556
200189	339283
339282	668557
339284	

Caractéristiques moteur

Valeurs à la tension nominale

	V	12	12	24	24	36	36
1 Tension nominale	V	12	12	24	24	36	36
2 Vitesse à vide	tr/min	4370	4350	4360	4380	4750	4760
3 Courant à vide	mA	163	163	81.4	73	61.6	55.3
4 Vitesse nominale	tr/min	2940	2800	2940	2900	3290	3270
5 Couple nominal (couple permanent max.)	mNm	55	54.7	54.8	55.2	66	66.6
6 Courant nominal (courant permanent max.)	A	2.02	2.02	1.01	1.01	0.847	0.849
7 Couple de démarrage ¹	mNm	255	219	253	243	380	369
8 Courant de démarrage	A	10	8.58	4.97	4.77	5.38	5.22
9 Rendement max.	%	76	75	76	77	80	81

Caractéristiques

	Ω	1.2	1.4	4.83	5.03	6.69	6.89
10 Résistance aux bornes (phase-phase)	Ω	1.2	1.4	4.83	5.03	6.69	6.89
11 Inductivité (phase-phase)	mH	0.56	0.56	2.24	2.24	4.29	4.29
12 Constante de couple	mNm/A	25.5	25.5	51	51	70.6	70.6
13 Constante de vitesse	tr/min/V	374	374	187	187	135	135
14 Pente vitesse/couple	tr/min/mNm	17.6	20.5	17.7	18.5	12.8	13.2
15 Constante de temps mécanique	ms	17.1	19.9	17.2	17.9	12.4	12.8
16 Inertie du rotor	gcm ²	92.5	92.5	92.5	92.5	92.5	92.5

Spécifications

Données thermiques

17 Résistance therm. carcasse/air ambiant	6.69 K/W
18 Résistance therm. bobinage/carcasse	3.92 K/W
19 Constante de temps therm. bobinage	11.4 s
20 Constante de temps therm. du moteur	295 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	< 5.0 N 0 mm
25 Jeu radial	> 5.0 N typ. 0.14 mm préchargé
26 Charge axiale max. (dynamique)	4.8 N
27 Force de chassage axiale max. (statique)	53 N
(statique, axe maintenu)	1000 N
28 Charge radiale max. à 5 mm du flasque	18 N

Autres spécifications

29 Nombre de paires de pôles	8
30 Nombre de phases	3
31 Poids du moteur	75 g

Les caractéristiques moteur du tableau sont des valeurs nominales.

Connexions	avec capteurs	sans capteurs
Pin 1	V _{Hall} 4.5...18 VDC	Bobinage 1
Pin 2	Capteurs Hall 3*	Bobinage 2
Pin 3	Capteurs Hall 1*	Bobinage 3
Pin 4	Capteurs Hall 2*	↘ point neutre
Pin 5	GND	
Pin 6	Bobinage 3	
Pin 7	Bobinage 2	
Pin 8	Bobinage 1 du moteur	

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

Schéma de câblage de capteurs Hall, voir p. 49

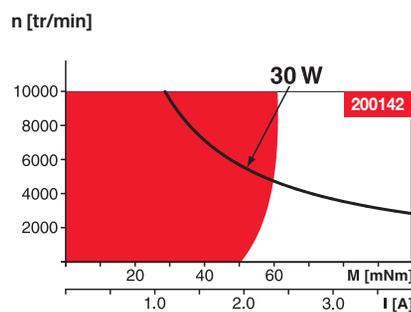
Adaptateur	N° d'article	N° d'article
voir p. 514	220300	220310

Connecteurs	N° d'article	N° d'article
TE	1-84953-1	84953-4
Molex	52207-1133	52207-0433

Connecteur pour la version A:
FPC, 11 pôles, écartement 1.0 mm, top contact style

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

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



Electronique recommandée:

Informations Page 38

ESCON Module 24/2	486
ESCON 36/3 EC	487
ESCON Mod. 50/4 EC-S	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. 24/1.5	496
EPOS4 Mod./Comp. 50/5	496
EPOS4 Comp. 24/5 3-axes	497
EPOS4 50/5	501
EPOS2 P 24/5	504

pour moteur type A:

Codeur MILE
256 - 2048 imp.
2 canaux
Page 446