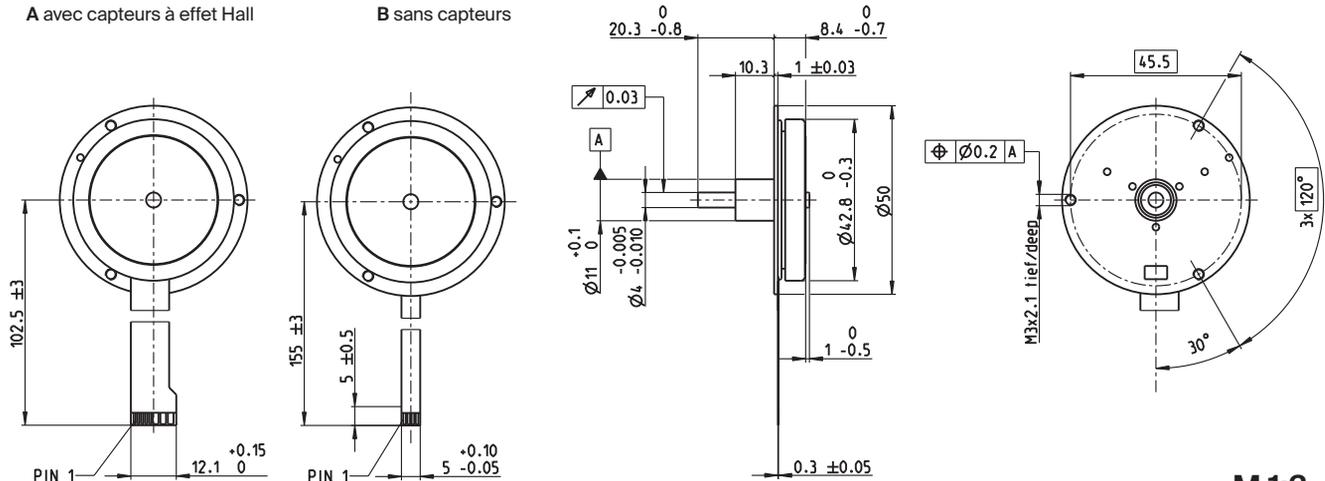


EC 45 flat $\varnothing 42.8$ mm, à commutation électronique, 12 Watt

EC flat



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

		Numéros d'article					
A avec capteurs à effet Hall		200188		339275		339276	
B sans capteurs			200141		339277		339278

Caractéristiques moteur							
Valeurs à la tension nominale							
1 Tension nominale	V	9	9	12	12	24	24
2 Vitesse à vide	tr/min	8000	7980	8160	8150	7310	7300
3 Courant à vide	mA	147	147	115	115	476	476
4 Vitesse nominale	tr/min	4780	4540	4840	4720	4390	4360
5 Couple nominal (couple permanent max.)	mNm	23.8	23.6	20.1	20	27	27.1
6 Courant nominal (courant permanent max.)	A	2.04	2.04	1.37	1.37	0.766	0.768
7 Couple de démarrage ¹	mNm	92.6	80.6	70.8	66.5	114	112
8 Courant de démarrage	A	8.9	7.75	5.24	4.92	3.74	3.67
9 Rendement max.	%	77	75	73	73	79	79
Caractéristiques							
10 Résistance aux bornes (phase-phase)	Ω	1.01	1.16	2.29	2.44	6.42	6.54
11 Inductivité (phase-phase)	mH	0.32	0.32	0.541	0.541	2.75	2.75
12 Constante de couple	mNm/A	10.4	10.4	13.5	13.5	30.5	30.5
13 Constante de vitesse	tr/min/V	918	918	706	706	313	313
14 Pente vitesse/couple	tr/min/mNm	89.3	103	120	128	65.9	67.1
15 Constante de temps mécanique	ms	48.9	56.1	65.5	69.8	36.1	36.8
16 Inertie du rotor	gcm ²	52.3	52.3	52.3	52.3	52.3	52.3

Spécifications	Plages d'utilisation	Légende
Données thermiques 17 Résistance therm. carcasse/air ambiant 6.59 K/W 18 Résistance therm. bobinage/carcasse 5.56 K/W 19 Constante de temps therm. bobinage 8.36 s 20 Constante de temps therm. du moteur 188 s 21 Température ambiante -40...+100°C 22 Température max. de bobinage +125°C Données mécaniques (roulements préchargés) 23 Nombre de tours limite 10000 tr/min 24 Jeu axial < 5.0 N 0 mm sous charge axiale > 5.0 N typ. 0.6 mm 25 Jeu radial préchargé 26 Charge axiale max. (dynamique) 4.8 N 27 Force de chassage axiale max. (statique) 45 N (statique, axe maintenu) 1000 N 28 Charge radiale max. à 15 mm du flasque 12.5 N	n [tr/min] 	<ul style="list-style-type: none"> 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

Autres spécifications
 29 Nombre de paires de pôles 8
 30 Nombre de phases 3
 31 Poids du moteur 57 g

Les caractéristiques moteur du tableau sont des valeurs nominales.

Construction modulaire maxon Détails sur la page de catalogue 38

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	

*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

Electronique recommandée:

Informations	Page 38
ESCON Module 24/2	486
ESCON 36/3 EC	487
ESCON Mod. 50/4 EC-S	487
DEC Module 24/2	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