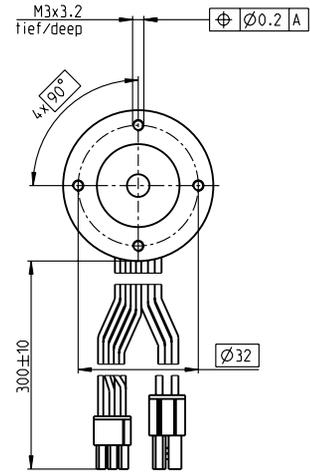
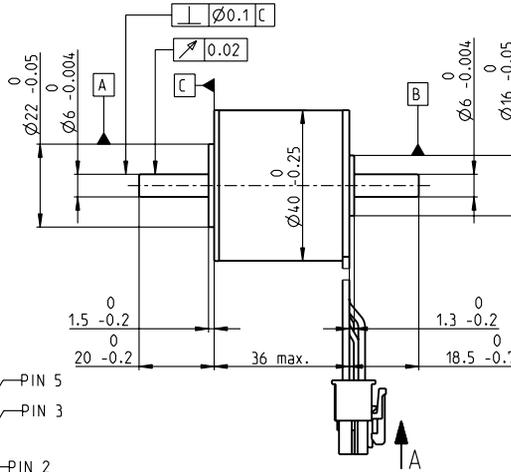
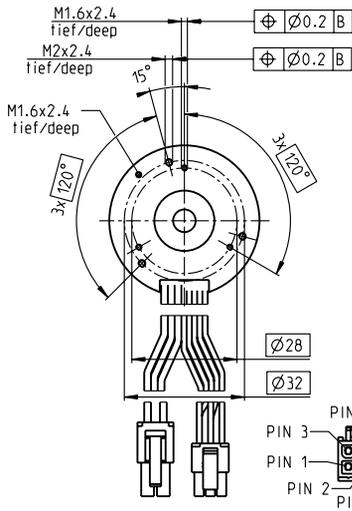


EC-i 40 Ø40 mm, à commutation électronique, 70 Watt

EC-i



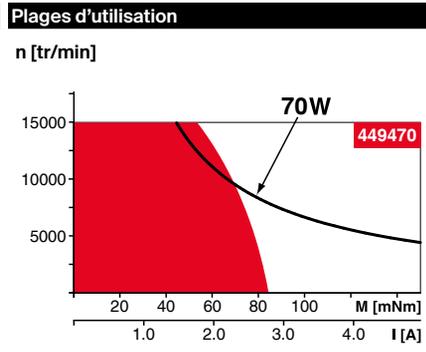
M 1:2

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

Numéros d'article	
avec capteurs à effet Hall	449469
	449470

Caractéristiques moteur			
Valeurs à la tension nominale			
1 Tension nominale	V	18	36
2 Vitesse à vide	tr/min	10100	10700
3 Courant à vide	mA	354	192
4 Vitesse nominale	tr/min	8230	8740
5 Couple nominal (couple permanent max.)	mNm	68.7	83.4
6 Courant nominal (courant permanent max.)	A	3.93	2.43
7 Couple de démarrage ¹	mNm	876	1460
8 Courant de démarrage	A	52.5	46.3
9 Rendement max.	%	84	87
Caractéristiques			
10 Résistance aux bornes (phase-phase)	Ω	0.343	0.778
11 Inductivité (phase-phase)	mH	0.18	0.644
12 Constante de couple	mNm/A	16.7	31.5
13 Constante de vitesse	tr/min/V	572	303
14 Pente vitesse/couple	tr/min/mNm	11.7	7.47
15 Constante de temps mécanique	ms	2.98	1.89
16 Inertie du rotor	gcm ²	24.2	24.2

Spécifications	
Données thermiques	
17 Résistance therm. carcasse/air ambiant	7.8 K/W
18 Résistance therm. bobinage/carcasse	2.6 K/W
19 Constante de temps therm. bobinage	28.1 s
20 Constante de temps therm. du moteur	936 s
21 Température ambiante	-40...+100°C
22 Température max. de bobinage	+155°C
Données mécaniques (roulements préchargés)	
23 Nombre de tours limite	15 000 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 / 5000 N
28 Charge radiale max. à 5 mm du flasque	15 N



- 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**

Autres spécifications	
29 Nombre de paires de pôles	7
30 Nombre de phases	3
31 Poids du moteur	240 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	Codeur 16 RIO 1024 - 32768 Imp., 3 canaux Page 467
Réducteur planétaire Ø42 mm 3-15 Nm Page 398		Codeur 16 EASY Absolute/XT 4096 pas Page 454/456	Codeur AEDL 5810 1024 - 5000 Imp., 3 canaux Page 470
Entraînement vis/écrou Ø32 mm Page 416-421		Codeur HDL 5540 500 Imp., 3 canaux Page 477	
	Electronique recommandée:		
	Informations Page 36		
	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)