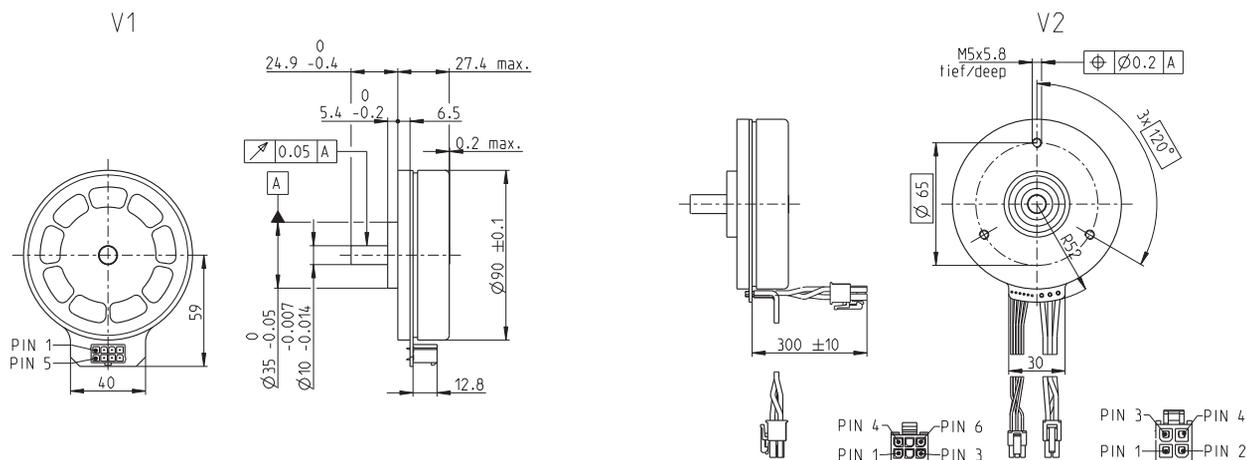


EC 90 flat Ø90 mm, sans balais, 220 Watt

rotor ouvert

EC flat



M 1:4

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

Numéros d'article

V1 avec capteurs à effet Hall	607942	607943	607944
V2 avec capteurs à effet Hall et les câbles	607946	607947	607948

Caractéristiques moteur

Valeurs à la tension nominale		24	36	60
1 Tension nominale	V	24	36	60
2 Vitesse à vide	tr/min	3170	3070	2600
3 Courant à vide	mA	658	420	197
4 Vitesse nominale	tr/min	2490	2420	2020
5 Couple nominal (couple permanent max.)	mNm	729	715	692
6 Courant nominal (courant permanent max.)	A	9.44	6.01	2.96
7 Couple de démarrage ¹	mNm	7910	7580	6410
8 Courant de démarrage	A	111	68.9	29.6
9 Rendement max.	%	85.4	85.2	84.6
Caractéristiques				
10 Résistance aux bornes (phase-phase)	Ω	0.216	0.523	2.03
11 Inductivité (phase-phase)	mH	0.232	0.554	2.15
12 Constante de couple	mNm/A	71.2	110	217
13 Constante de vitesse	tr/min/V	134	86.8	44.1
14 Pente vitesse/couple	tr/min/mNm	0.407	0.412	0.412
15 Constante de temps mécanique	ms	13.5	13.7	13.7
16 Inertie du rotor	gcm ²	2875	2875	2875

Spécifications

- Données thermiques**
- 17 Résistance therm. carcasse/air ambiant 1.87 K/W
 - 18 Résistance therm. bobinage/carcasse 1.43 K/W
 - 19 Constante de temps therm. bobinage 27.7 s
 - 20 Constante de temps therm. du moteur 278 s
 - 21 Température ambiante -40...+100°C
 - 22 Température max. de bobinage +125°C

- Données mécaniques (roulements préchargés)**
- 23 Nombre de tours limite 5000 tr/min⁻¹
 - 24 Jeu axial 0.14 mm
 - 25 Jeu radial précontraint
 - 26 Charge axiale max. (dynamique) 34 N
 - 27 Force de chassage axiale max. (statique) 440 N
 - (statique, axe maintenu) 8000 N
 - 28 Charge radiale max., à 10 mm du flasque 100 N

- Autres spécifications**
- 29 Nombre de paires de pôles 11
 - 30 Nombre de phases 3
 - 31 Poids du moteur 624 g
- Les caractéristiques moteur du tableau sont des valeurs nominales.

Connexions V1		V2 (capteurs, AWG 24)	
Pin 1	Capteur Hall 1	Capteur Hall 1	
Pin 2	Capteur Hall 2	Capteur Hall 2	
Pin 3	V _{Hall} 4.5...24 VDC	Capteur Hall 3	
Pin 4	Bobinage 3	GND	
Pin 5	Capteur Hall 3	V _{Hall} 4.5...24 VDC	
Pin 6	GND	N.C.	
Pin 7	Bobinage 1		
Pin 8	Bobinage 2		

V2 (moteur, AWG 16)	
Pin 1	Bobinage 1
Pin 2	Bobinage 2
Pin 3	Bobinage 3
Pin 4	N.C.

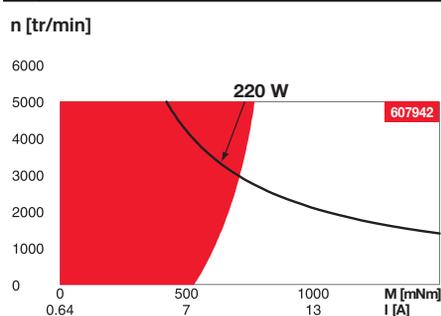
Schéma de câblage de capteurs Hall, voir p. 49

Connecteurs	N° d'article
Molex 46015-0806	43025-0600
Molex	39-01-2040

Câble de raccordement pour V1
 Universal, L = 500 mm **339380**
 à EPOS4, L = 500 mm **354045**

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

Plages d'utilisation

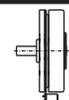


Légende

- 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



Codeur MILE
512 - 6400 imp.,
2 canaux
page 448

Electronique recommandée:

Informations	Page 38
ESCON Mod. 50/5	487
ESCON Mod. 50/8 (HE)	488
ESCON 50/5	489
ESCON 70/10	489
DEC Module 50/5	491
EPOS4 Mod./Comp. 50/5	496
EPOS4 Mod./Comp. 50/8	497
EPOS4 Mod./Comp. 50/15	500
EPOS4 50/5	501
EPOS4 70/15	501