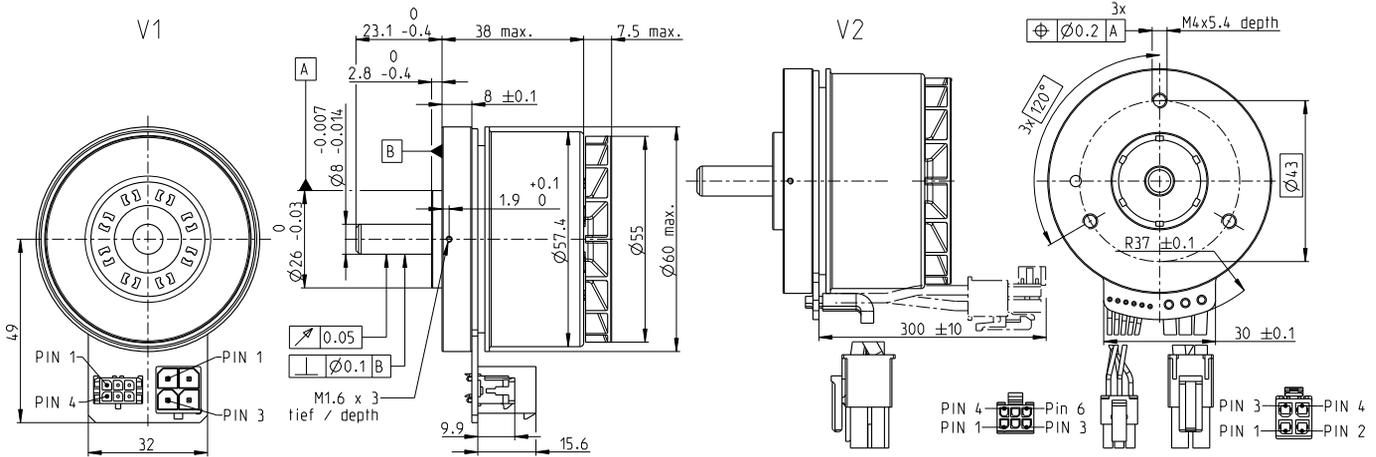


# EC 60 flat Ø60 mm, sans balais, 200 watt

avec ventilateur



## M 1:2

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

		Numéros d'article		
V1 avec capteurs à effet Hall		625860	614949	625861
V2 avec capteurs à effet Hall et les câbles		647696	642221	647697

Caractéristiques moteur					
Valeurs à la tension nominale					
1 Tension nominale	V	12	24	48	
2 Vitesse à vide	tr/min	3760	4300	4020	
3 Courant à vide	mA	815	497	224	
4 Vitesse nominale	tr/min	2790	3240	3020	
5 Couple nominal (couple permanent max.)	mNm	492	536	577	
6 Courant nominal (courant permanent max.)	A	15.1*	9.28	4.6	
7 Couple de démarrage <sup>1</sup>	mNm	3340	4300	4870	
8 Courant de démarrage	A	111	81.9	43.2	
9 Rendement max.	%	83.8	85.2	86.3	
Caractéristiques					
10 Résistance aux bornes (phase-phase)	Ω	0.108	0.293	1.11	
11 Inductivité (phase-phase)	mH	0.0911	0.279	1.28	
12 Constante de couple	mNm/A	30	52.5	113	
13 Constante de vitesse	tr/min/V	318	182	84.8	
14 Pente vitesse/couple	tr/min/mNm	1.14	1.01	0.837	
15 Constante de temps mécanique	ms	9.95	8.83	9.29	
16 Inertie du rotor	gcm <sup>2</sup>	832	832	832	

Spécifications	Plages d'utilisation	Légende
<b>Données thermiques</b> 17 Résistance therm. carcasse/air ambiant 1.22 K/W 18 Résistance therm. bobinage/carcasse 0.843 K/W 19 Constante de temps therm. bobinage 9.19 s 20 Constante de temps therm. du moteur 44 s 21 Température ambiante -40...+100°C 22 Température max. de bobinage +125°C <b>Données mécaniques (roulements préchargés)</b> 23 Nombre de tours limite 6000 tr/min 24 Jeu axial < 12.0 N 0 mm > 12.0 N 0.14 mm 25 Jeu radial précontraint 26 Charge axiale max. (dynamique) 12 N 27 Force de chassage axiale max. (statique) 170 N (statique, axe maintenu) 8000 N 28 Charge radiale max., à 5 mm du flasque 112 N		<ul style="list-style-type: none"> <li><span style="display: inline-block; width: 15px; height: 10px; background-color: red; border: 1px solid black;"></span> <b>Plage de fonctionnement permanent</b> 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.</li> <li><span style="display: inline-block; width: 15px; height: 10px; background-color: white; border: 1px solid black;"></span> <b>Fonctionnement intermittent</b> La surcharge doit être de courte durée.</li> <li><span style="display: inline-block; width: 15px; border-bottom: 1px solid black;"></span> <b>Puissance conseillée</b></li> </ul>

Autres spécifications		Construction modulaire maxon	
29 Nombre de paires de pôles 7	30 Nombre de phases 3	<b>Réducteur planétaire</b> Ø52 mm 4-30 Nm Page 411	<b>Détails sur la page de catalogue 46</b>
31 Poids du moteur 360 g	Valeurs caractéristiques moteur du tableau sont des valeurs nominales.		<b>Codeur MILE</b> 512-4096 imp., 2 canaux page 462
<b>Connexions V1</b> Pin 1 Capteur Hall 1 Pin 2 Capteur Hall 2 Pin 3 Capteur Hall 3 Pin 4 GND Pin 5 V <sub>Hall</sub> 4.5...24 VDC Pin 6 N.C.  <b>V2 (capteurs, AWG 24)</b> Capteur Hall 1 Capteur Hall 2 Capteur Hall 3 GND V <sub>Hall</sub> 4.5...24 VDC N.C.  <b>V2 (moteur, AWG 14)</b> Bobinage 1 Bobinage 2 Bobinage 3 N.C.		<b>Electronique recommandée:</b> Informations Page 46 ESCON Module 50/5 501 ESCON Mod. 50/8 (HE) 502 ESCON 70/10 503 DEC Module 50/5 505 EPOS4 Disk 60/12 517	
Schéma de câblage de capteurs Hall, voir page 59 <b>Connecteurs</b> Molex Micro-Fit 43045-0627 N° d'article 43025-0600 Molex 76829-0104 171692-0104			

\*625860 et 647696 ne sont pas combinables avec le codeur MILE car les connecteurs du circuit imprimé MILE sont limités à 13 A.