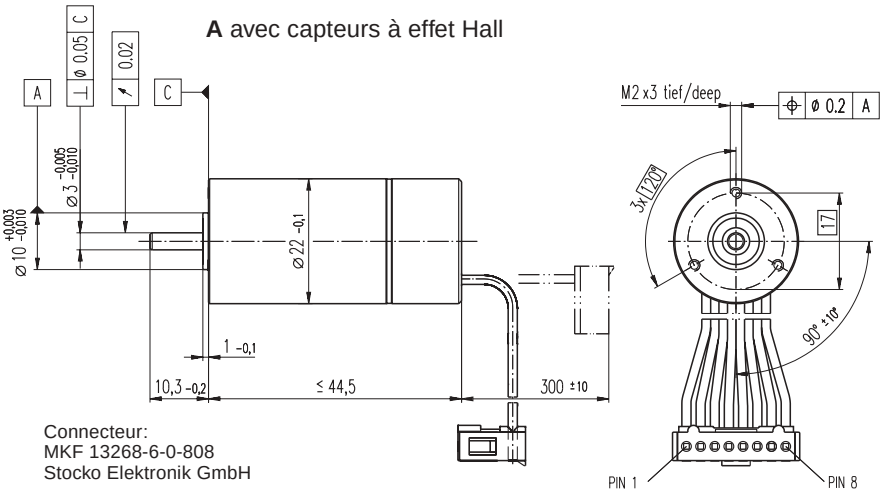
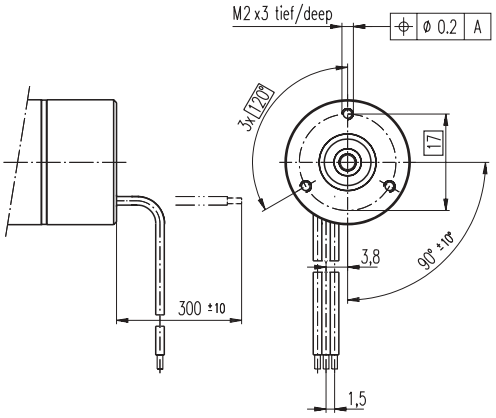
EC 22 ∅22 mm, à commutation électronique, 20 Watt, CE certifié

A avec capteurs à effet Hall



Connecteur:
MKF 13268-6-0-808
Stocko Elektronik GmbH

B sans capteurs



Programme Stock
Programme Standard
Programme Spécial (sur demande!)

Numéros de commande

		A avec capteurs à effet Hall				B sans capteurs			
	Couplé en étoile	169008	200118			200857	200858		
	Couplé en triangle			169007	200685			200859	200860
	Caractéristiques moteur								
1	Puissance conseillée W	20	20	20	20	20	20	20	20
2	Tension nominale Volt	24.0	24.0	24.0	24.0	24.0	24.0	24.0	24.0
3	Vitesse à vide [1] tr / min	20600	9500	35700	16500	20600	9500	35700	16500
4	Couple de démarrage [1] mNm	119	48	206	83	119	48	206	83
5	Pente vitesse / couple [1] tr / min / mNm	174	202	174	202	174	202	174	202
6	Courant à vide [1] mA	74	48	169	127	74	48	169	127
7	Résistance aux bornes (phase-phase) Ohm	2.23	11.71	0.74	3.90	2.23	11.71	0.74	3.90
8	Vitesse limite tr / min	50000	50000	50000	50000	50000	50000	50000	50000
9	Courant permanent max. à 10 000 tr / min [1] A	1.60	0.69	2.80	1.20	1.60	0.69	2.80	1.20
10	Couple max. en continu à 10 000 tr / min mNm	15.6	14.2	15.6	14.2	15.6	14.2	15.6	14.2
11	Rendement max. [1] %	84	73	86	75	84	73	86	75
12	Constante de couple mNm / A	11.1	23.5	6.4	13.6	11.1	23.5	6.4	13.6
13	Constante de vitesse tr / min / V	863	406	1496	704	863	406	1496	704
14	Constante de temps mécanique ms	5	6	5	6	5	6	5	6
15	Inertie du rotor gcm^2	3.0	3.0	3.0	3.0	3.0	3.0	3.0	3.0
16	Inductivité (phase-phase) mH	1.003	4.529	0.334	1.510	1.003	4.529	0.334	1.510
17	Résistance therm. carcasse / air ambiant K / W	10	10	10	10	10	10	10	10
18	Résistance therm. bobinage / carcasse K / W	2.0	2.0	2.0	2.0	2.0	2.0	2.0	2.0
19	Constante de temps thermique bobinage s	6.15	6.15	6.15	6.15	6.15	6.15	6.15	6.15
20	Constante de temps thermique stator s	300	300	300	300	300	300	300	300

1) Valeurs déterminées avec la commutation de bloc (commande 108319)!

Spécifications

- Jeu axial sous < 5 N 0 mm
  charge axiale > 5 N max. 0.14 mm
- **Roulements** pré-contraint
  Pré-contrainte min. 5 N
- Charge maximum des **roulements**
  axiale (dynamique) 4 N
  radiale (à 5 mm de la face) 16 N
  Chassage (statique) 60 N
  (statique, axe soutenu) 250 N
- Jeu radial avec **roulements** 0.025 mm
- Température ambiante -20 ... +100°C
- Température bobinage max. +125°C
- Poids du moteur 85 g
- Les caractéristiques moteur du tableau sont des valeurs nominales.

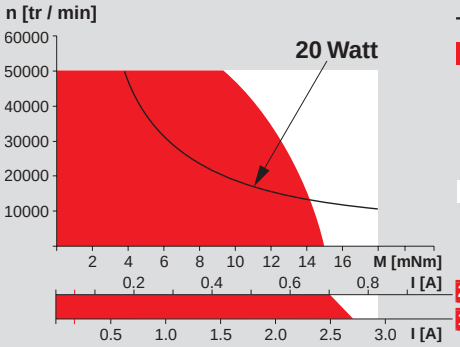
Connexion A

brun	Bobinage 1 du moteur	Pin 1
rouge	Bobinage 2 du moteur	Pin 2
orange	Bobinage 3 du moteur	Pin 3
jaune	V_{Hall} 4.5 ... 18 VDC	Pin 4
vert	GND	Pin 5
bleu	Capteur à effet Hall 1	Pin 6
violet	Capteur à effet Hall 2	Pin 7
gris	Capteur à effet Hall 3	Pin 8

Connexion B

brun	Bobinage 1 du moteur
rouge	Bobinage 2 du moteur
orange	Bobinage 3 du moteur

Plages d'utilisation



Légende Explications page 146

Courbe de la puissance constante assignable

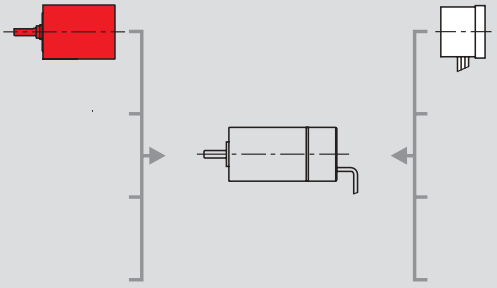
Plage de fonctionnement permanent
Compte tenu des résistances thermiques (lignes 17 et 18) et de la température ambiante à 25°C, la température max. du rotor sera atteinte = Limite thermique.

Fonctionnement intermittent
La surcharge doit être de courte durée.

200118 Moteur avec bobinage à haute résistance
169007 Moteur avec bobinage à basse résistance

Construction modulaire maxon

Réducteur planétaire
∅22 mm
0.5 - 2.0 Nm
Détail page 178



pour type B:

avec Résolveur
sur demande

Edition Avril 2002 / Modifications réservées