

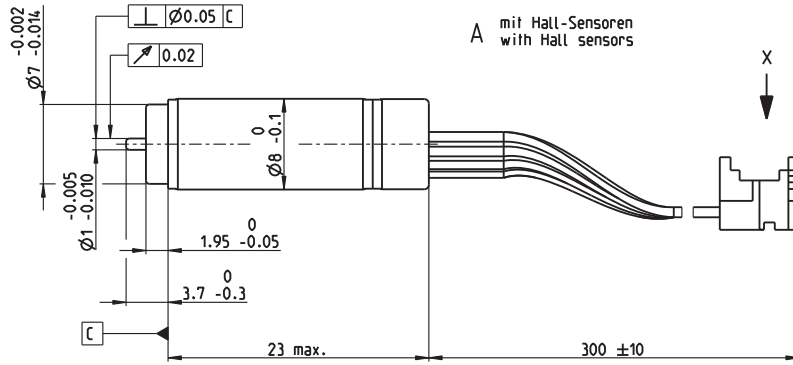
ECX SPEED 8 M sans balais

Moteur BLDC Ø8 mm

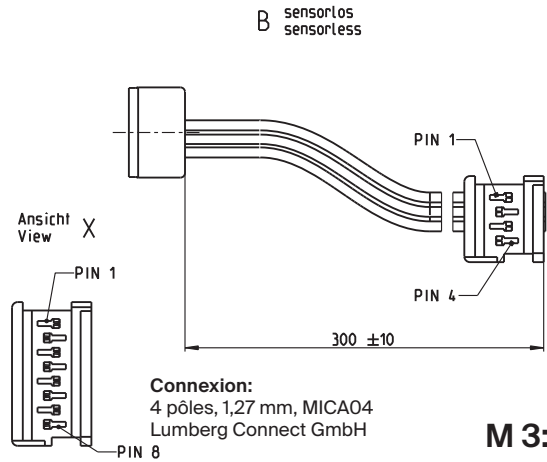
Caractéristiques principales: 2/4.7 W, 0.98 mNm, 50 000 tr/min



ECX SPEED



Connexion:
8 pôles, 1,27 mm, MICA08
Lumberg Connect GmbH



Connexion:
4 pôles, 1,27 mm, MICA04
Lumberg Connect GmbH

M 3:2

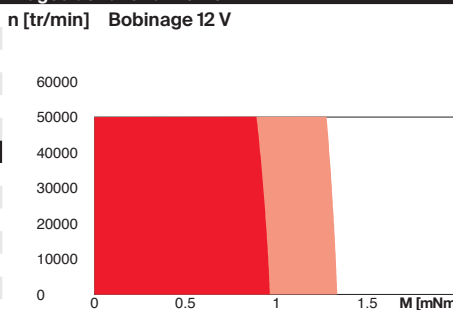
Paramètres du moteur

1_ Tension nominale	V	6	12	24
2_ Vitesse à vide	tr/min	35400	43300	42200
3_ Courant à vide	mA	105	69.0	33.2
4_ Vitesse nominale	tr/min	24200	33100	32300
5_ Couple nominal (couple max. permanent)	mNm	0.917	0.874	0.877
6_ Courant nominal (courant charge perm. max.)	A	0.687	0.406	0.198
7_ Couple de démarrage	mNm	3.04	3.88	3.92
8_ Courant de démarrage	A	1.98	1.54	0.755
9_ Rendement max.	%	61	63	64
10_ Résistance aux bornes	Ω	3.02	7.8	31.8
11_ Inductance aux bornes	mH	0.039	0.106	0.447
12_ Constante de couple	mNm/A	1.53	2.51	5.19
13_ Constante de vitesse	tr/min/V	6230	3780	1840
14_ Pente vitesse/couple	tr/min/mNm	12300	11700	11300
15_ Constante de temps mécanique	ms	3.21	3.06	2.95
16_ Moment d'inertie du rotor	gcm ²	0.0249	0.0249	0.0249

Caractéristiques thermiques

17_ Résistance therm. boîtier/air ambiant	K/W	51.2
18_ Résistance therm. bobinage/boîtier	K/W	3.5
19_ Constante therm. temps de bobinage	s	0.811
20_ Constante therm. de temps moteur	s	154
21_ Température ambiante	°C	-20...+85
22_ Température max. du bobinage	°C	+125

Plages de fonctionnement



Caractéristiques mécaniques roulement à billes

23_ Vitesse max. admise	tr/min	50 000
24_ Jeu axial	mm	0...0.07
Précontrainte	N	0.3
Sens de la force		traction
25_ Jeu radial		précontraint
26_ Charge axiale max. (dynamique)	N	0.2
27_ Force de chassage axiale max. (statique) (arbre soutenu)	N	10
28_ Charge radiale max. [mm du flasque]	N	2 [2]

Autres spécifications

29_ Nombre de paires de pôles		1
30_ Nombre de phases		3
31_ Poids du moteur	g	6
32_ Niveau sonore typique [tr/min]	dBA	49 [50 000]

Connexions A (câble en nappe AWG 28, pas de 1,27 mm)

Pin 1	Bobinage du moteur 1
Pin 2	Bobinage du moteur 2
Pin 3	Bobinage du moteur 3
Pin 4	V _{Hall} 1,6...5 VDC
Pin 5	GND
Pin 6	Capteur à effet Hall 1
Pin 7	Capteur à effet Hall 2
Pin 8	Capteur à effet Hall 3
Signal de sortie:	compatible CMOS
Courant de sortie par canal:	max 0,5 mA

Connexions B (câble en nappe AWG 28, pas de 1,27 mm)

Pin 1	Bobinage du moteur 1
Pin 2	Bobinage du moteur 2
Pin 3	Bobinage du moteur 3
Pin 4	non connectée

Système modulaire maxon

maxon gear	Étages [opt.]	maxon sensor	maxon motor control
322_GPX 8 A	1-5	pour moteur type A:	486_ESCON Module 24/2
		430_ENX 8 MAG	487_ESCON 36/3 EC
		pour moteur type A + B:	487_ESCON Module 50/4 EC-S
		431_ENX 8 EASY INT	491_DEC Module 24/2
		432_ENX 8 EASY INT Abs.	496_EPOS4 Mod./Comp. 24/1.5

Détails sur la page de catalogue 32

Configuration

Arbre avant: longueur
Raccordement électrique: flexible ou câble,
longueur de câble
Isolation du câble: PVC/PO/FEP

¹Pour type A:
câbles PVC (-20...85°C)
câbles PO et FEP (-30...85°C)
Pour type B:
câbles PVC (-20...100°C)
câbles PO et FEP (-40...100°C)

Câble à configuration de connecteur:
Adapter Micromotor (réf. 498157)
indispensable avec toute commande
maxon.