

Motoréducteurs C.C. sans balais avec contrôleur de vitesse intégré

100 mNm

2622 ... B SC

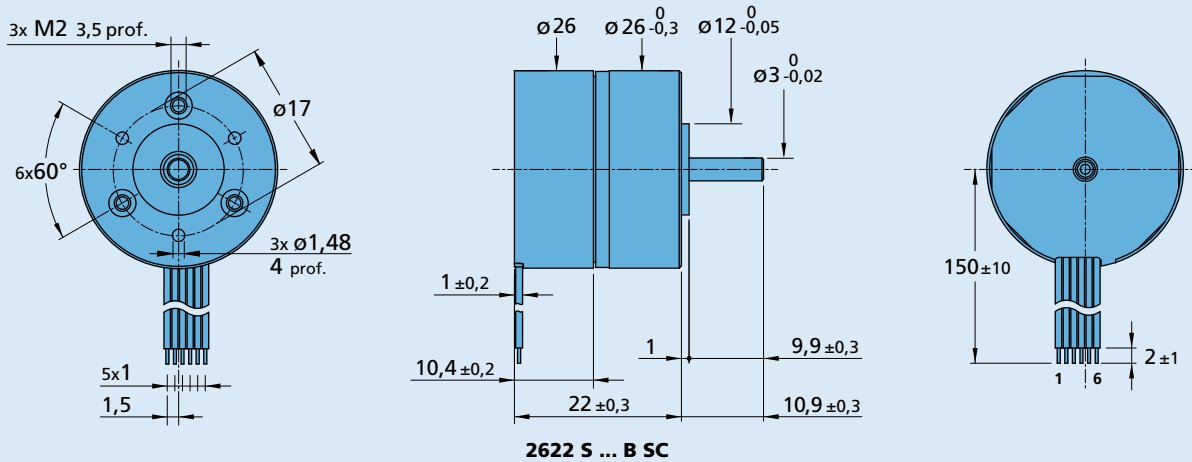
Valeurs à 22°C et à tension nominale		2622 S	006 B SC	012 B SC	
Tension d'alimentation pour l'électronique	U_P		4 ... 18	4 ... 18	V DC
Tension d'alimentation pour le moteur	U_{mot}		1,7 ... 18	1,7 ... 18	V DC
Tension nominale pour le moteur	U_n		6	12	V
Vitesse à vide (à U_n)	n_o		6 700	6 650	min ⁻¹
Constante de couple	k_M		9,05	18,1	mNm/A
Fréquence de commutation PWM	f_{PWM}		96	96	kHz
Rendement de l'électronique	η		95	95	%
Courant total de repos pour l'électronique (à U_n)	I_{el}		0,02	0,02	A
Matériau du boîtier		plastique			
Matériau des engrenages		métal			
Jeu angulaire typique, sans charge		≤ 4			°
Palier de l'arbre de sortie		roulements à billes			
Charge de l'arbre max.:					
– radiale (5 mm de la face)		15			N
– axiale		5			N
Pression sur l'arbre max.		10			N
Jeu de l'arbre:					
– radial (5 mm de la face)		≤ 0,03			mm
– axial		≤ 0,25			mm
Température d'utilisation		- 25 ... + 80			°C

Spécifications	... SC
Configuration à partir de Motion Manager 6.0	Platine de programmation USB
Modes de fonctionnement	Contrôle de vitesse intégré par régulateur PI et spécification externe de la valeur de consigne ; commutation par capteurs numériques à effet Hall. Fonctionnement comme régulateur de tension ou en mode à vitesse de rotation fixe en option.
Fonctions supplémentaires	Limitation en courant intégrée pour la protection contre la surchauffe. Fonctionnement intermittent (S2) à jusqu'au double du courant continu. Alimentation électrique séparée pour le moteur et l'électronique. Changement du sens de rotation par entrée de commutation à part ; lecture du signal de vitesse par sortie fréquence.

Rapport de réduction (nominal)	Vitesse de sortie jusqu'à n_{max} min ⁻¹	Poids avec moteur g	Couple d'entraînement		Sens de rotation (réversible)	Rendement %
			Service permanent M_{max} mNm	Service intermittent M_{max} mNm		
8 : 1	635	25	7	38	=	81
22 : 1	223	26	18	98	≠	73
33 : 1	151	26	22	119	=	60
112 : 1	44	27	73	180	≠	59
207 : 1	24	27	100	180	=	53
361 : 1	14	27	100	180	=	53
814 : 1	6	28	100	180	=	43
1 257 : 1	4	29	100	180	=	43

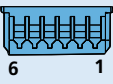
Remarque: vitesse de sortie à 5000 min⁻¹ de vitesse à l'entrée. Basé sur le moteur 2610 ... B SC.

Dessin technique



Options, informations pour câbles et connexions

Informations pour la commande exemple: **2622S012BSC22:1-4257**

Options	Exécution	Description	Raccordement			
			No.	Fonction	Entrées - sorties	Description
4257	Connecteur 	AWG 24 / PVC câble plat avec connecteur MOLEX Picoblade	1	UP	alimentation électronique	4 ... 18 V DC
			2	Umot	alimentation moteur	1,7 ... 18V DC
			3	GND	Mise à la terre	
			4	Uncons.	tension d'entrée	$U_{in} = 0 \dots 10 \text{ V} \mid > 10 \text{ V} \dots U_P$ » valeur vitesse pas définie Rentrée $\geq 8,9 \text{ k}\Omega$ par 1 V, 1 000 min ⁻¹ $U_{in} < 0,15 \text{ V}$ » arrêt du moteur $U_{in} > 0,3 \text{ V}$ » démarrage du moteur vers la terre ou $U < 0,5 \text{ V}$ » dans le sens antihoraire, $U > 3 \text{ V}$ » dans le sens horaire Rentrée $\geq 10 \text{ k}\Omega$
			5	DIR	sens de rotation	
					résistance d'entrée	
			6	FG	sortie fréquentielle	avec max. UP » Imax = 15 mA; ouverture du collecteur avec une résistance pull-up de 22 k Ω , 6 lignes par rotation
			Câble standard Câble plat en PVC, 6x AWG 28, 1 mm			
			Remarque: pour les détails de l'affectation des raccordements, consulter le manuel de l'appareil SCS.			

Combinaison de produits

Réducteurs	Codeurs	Electroniques de commande	Câbles / Accessoires
intégré		intégré	Veillez trouver notre large gamme d'accessoires au chapitre « Accessoires ».