

# Motoreducteur Courant Continu RE040G/PM42



### Les avantages :

Motoréducteur d'asservissement - Idéal pour fonctionnement en start/stop et inversion de sens de rotation - Bon rendement - Rapport puissance/encombrement exceptionnel

## Les produits associés :

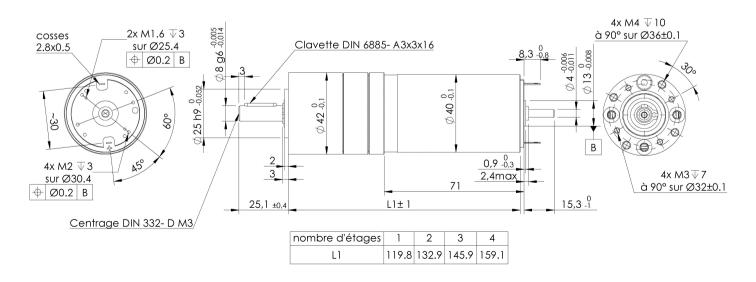
> Alimentation
DRP-240-24
S-150-24
> Codeur
HEDL 5540
HEDS 5540
> Connectique
EPOS KIT POUR MOTEUR
EPOS KIT START DC

> Selfs-Moteur SELF MOTEUR > Cartes électroniques EPOS P 24/5 EPOS2 24/5 ADS 50/10 FIRST DC 1Q 60/10

maxon motor 0.5 Nm - 15 Nm

Version	Rapport de réduction	Nombre d'étages	Rendement	Vitesse à vide en tr/mn	Vitesse en charge en tr/mn		Courant nominal en A
12V/0004	3.70	1	0.80	1024	862	0.54	6
12V/0016	15.88	2	0.75	239	203	2.00	6
12V/0025	25.01	2	0.75	152	129	3.20	5.8
12V/0051	50.89	3	0.70	74	63	6.00	5.8
12V/0100	99.5	3	0.70	38	32	11.80	5.8
12V/0169	168.84	3	0.70	22	20	15.00	4.3
12V/0252	252.24	4	0.65	15 14		15.00	3.2
24V/0004	3.70	1	0.80	2049	1896	0.50	5.8
24V/0016	<mark>15.88</mark>	2	0.75	477	442	2.00	5.8
24V/0025	25.01	2	0.75	303	280	3.20	5.8
24V/0051	50.89	3	0.70	149	138	6.00	5.8
24V/0100	99.5	3	0.70	76	70	11.80	5.8
24V/0169	168.84	3	0.70	45	42	15.00	4.3
24V/0252	252.24	4	0.65	30	29	15.00	3.2

Commutation	Graphite
Nombre de lames au collecteur	13
Aimant	Néodym Fer Bore
Type de réducteur	PLANETAIRE
Paliers	Roulement à billes
Charge axiale maximum	110 N
Charge radiale maximum	160 N
Force de chassage	320 N
Jeu angulaire en charge	0.90 °
Vitesse maximum d'entrée	3000 tr/mn
Température ambiante mini de	-20 °C
Température ambiante maxi de	100 °C
étage d'entrée	Delrin
étage de sortie	Acier
Poids minimum	1080 g

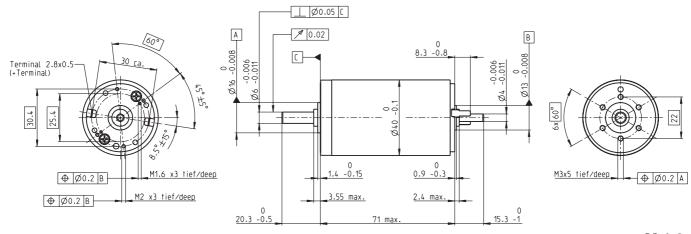


Version du 07/06/2012



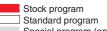


# RE 40 Ø40 mm, Graphite Brushes, 150 Watt



**Article Numbers** 

M 1:2



Special program (on request)

			148866	148867	148877	218008	218009	218010	218011	218012	218013	218014
Motor Data												
Values at nominal v	/oltage											
1 Nominal voltage		V	12	24	48	48	48	48	48	48	48	48
2 No load speed		rpm	6920	7580	7590	6420	5560	3330	2690	2130	1720	1420
3 No load current		mA	241	137	68.6	53.6	43.7	21.9	16.6	12.5	9.66	7.76
4 Nominal speed		rpm	6380	6940	7000	5810	4930	2710	2060	1510	1080	781
5 Nominal torque (max	c. continuous torque)	mNm	94.9	177	187	186	180	189	190	192	192	190
6 Nominal current (ma	x. continuous current)	A	6	6	3.17	2.66	2.23	1.4	1.13	0.909	0.73	0.6
7 Stall torque		mNm	1720	2420	2560	2040	1620	1020	814	655	523	424
8 Starting current		Α	105	80.2	42.4	28.6	19.7	7.43	4.79	3.06	1.97	1.32
9 Max. efficiency		%	87	91	92	91	91	89	89	88	87	85
Characteristics												
10 Terminal resistance		Ω	0.115	0.299	1.13	1.68	2.44	6.46	10	15.7	24.4	36.3
11 Terminal inductance		mH	0.0245	0.0823	0.329	0.46	0.612	1.7	2.62	4.14	6.4	9.31
12 Torque constant		mNm/A	16.4	30.2	60.3	71.3	82.2	137	170	214	266	321
13 Speed constant		rpm/V	581	317	158	134	116	69.7	56.2	44.7	35.9	29.8
14 Speed / torque gradi	ent	rpm/mNm	4.05	3.14	2.97	3.16	3.45	3.29	3.31	3.27	3.29	3.37
15 Mechanical time con	stant	ms	5.89	4.67	4.28	4.2	4.19	4.16	4.15	4.15	4.15	4.16
16 Rotor inertia		gcm <sup>2</sup>	139	142	137	127	116	121	120	121	120	118

	Thermal data	
17	Thermal resistance housing-ambient	4.7 K/W
18	Thermal resistance winding-housing	1.9 K/W
19	Thermal time constant winding	41.5 s
20	Thermal time constant motor	736 s
21	Ambient temperature	-30+100°C
22	Max. permissible winding temperature	+155°C
	Mechanical data (ball bearings)	
23	Max. permissible speed	12000 rpm
	Axial play	0.05 - 0.15 mm
	De diel elev	0.00 0.10 1111

	Machaniaal data (hall baaringa)	
~~	Mechanical data (ball bearings)	10000
	Max. permissible speed	12000 rpm
	Axial play	0.05 - 0.15 mm
25	Radial play	0.025 mm
26	Max. axial load (dynamic)	5.6 N
27	Max. force for press fits (static)	110 N
	(static, shaft supported)	1200 N
28	Max. radial loading, 5 mm from flange	28 N



29 Number of pole pairs

30 Number of commutator segments

Weight of motor

**Specifications** 

Values listed in the table are nominal. Explanation of the figures on page 49.

#### Option

Preloaded ball bearings

