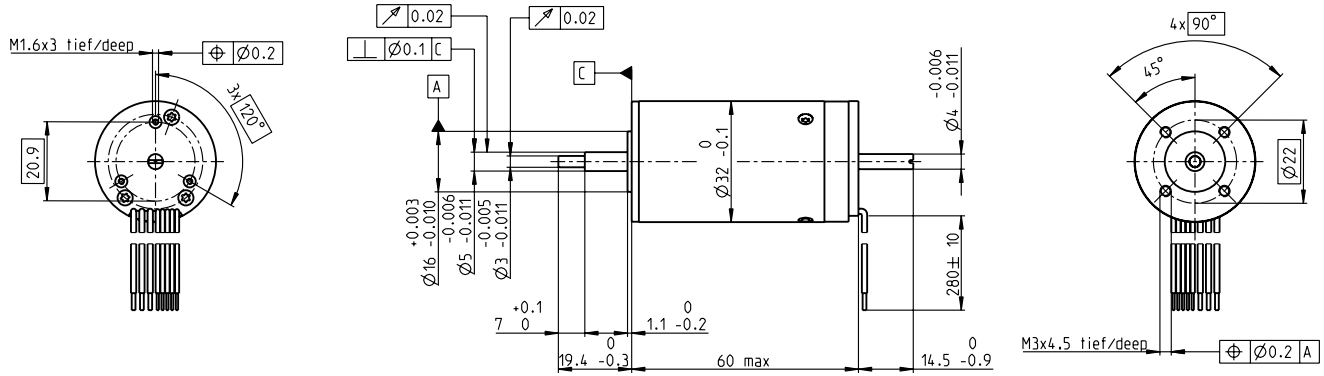


EC 32 Ø32 mm, Conmutación electrónica (Brushless), 80 W

EC



M 1:2

- Programa Stock
- Programa Estándar
- Programa Especial (previo encargo)

Referencia						
118891	118892	118888	118889	118893	118890	

Datos del motor							
Valores a tensión nominal							
1 Tensión nominal	V	12	18	18	24	36	48
2 Velocidad en vacío	rpm	15100	14300	13100	11000	14700	11300
3 Corriente en vacío	mA	662	404	349	199	211	104
4 Velocidad nominal	rpm	13400	12700	11500	9450	13200	9740
5 Par nominal (máx. par en continuo)	mNm	44.6	45.2	45.9	47.2	43.8	45.9
6 Corriente nominal (máx. corriente en continuo)	A	6.51	4.15	3.82	2.46	2.07	1.23
7 Par de arranque	mNm	428	443	407	355	454	353
8 Corriente de arranque	A	57.2	37.4	31.4	17.3	19.7	8.84
9 Máx. rendimiento	%	80	81	81	80	81	80
Características							
10 Resistencia en bornes fase-fase	Ω	0.21	0.481	0.573	1.39	1.83	5.43
11 Inductancia en bornes fase-fase	mH	0.03	0.0752	0.09	0.226	0.285	0.856
12 Constante de par	mNm/A	7.48	11.8	13	20.5	23.1	40
13 Constante de velocidad	rpm/V	1280	806	737	465	414	239
14 Relación velocidad/par	rpm/mNm	35.8	32.7	32.6	31.5	32.8	32.5
15 Constante de tiempo mecánica	ms	7.49	6.86	6.82	6.59	6.87	6.8
16 Inercia del rotor	gcm ²	20	20	20	20	20	20

Especificaciones	Rango de funcionamiento	Leyenda	
Datos térmicos		<p>■ Funcionamiento en continuo Teniendo en cuenta los valores de resistencia térmica antes mencionados (líneas 17 y 18). El rotor alcanzará la máxima temperatura durante funcionamiento en continuo a 25°C de temperatura ambiente = límite térmico.</p> <p> Funcionamiento intermitente El motor puede ser sobrecargado durante cortos períodos (cíclicamente).</p> <p>— Potencia nominal asignada</p>	
17 Resistencia térmica carcasa/ambiente			5.4 K/W
18 Resistencia térmica bobinado/carcasa			2.5 K/W
19 Constante de tiempo térmica del bobinado			14.8 s
20 Constante de tiempo térmica del motor			11.80 s
21 Temperatura ambiente			-20...+100°C
22 Máx. temperatura del bobinado			+125°C
Datos mecánicos (rodamiento a bolas pretensado)			
23 Máx. velocidad permitida ¹⁾	25 000 rpm		
24 Juego axial con carga axial	< 8 N 0 mm > 8 N max. 0.14 mm		
25 Juego radial	pretensado		
26 Carga axial máx. (dinámica)	5.6 N		
27 Máx. fuerza de empuje a presión (estática) (idem, con eje sostenido)	98 N 1200 N		
28 Carga radial máx. a 5 mm de la brida	28 N		

Otras especificaciones	Sistema Modular maxon	Detalles en el catálogo de la página 36
29 Número de pares de polos	1 Reductor planetario	
30 Número de fases	3 Ø32 mm	
31 Peso del motor	0.75 - 4.5 Nm Página 383	Encoder HED_5540 500 ppv, 3 canales Página 472/474
Los datos de la tabla son valores nominales.		Resolver Res 26 Ø26 mm 10 V Página 481
Conexiones motor (cables AWG 22)		Electrónicas Recomendadas: Notas Página 36 ESCON 36/3 EC 487 ESCON Module 50/5 487 ESCON Mod. 50/4 EC-S 487 ESCON Mod. 50/8 (HE) 488 ESCON 50/5 489 DEC Module 50/5 491 EPOS4 Micro 24/5 495 EPOS4 Mod./Comp. 50/5 496 EPOS4 Comp. 24/5 3-axes 497 EPOS4 Module 50/8 497 EPOS4 Comp. 50/8 CAN 499 EPOS4 50/5 501 EEPOS4 70/15 501 EPOS2 P 24/5 504
rojo	Bobinado 1 motor	
negro	Bobinado 2 motor	
blanco	Bobinado 3 motor	
Conexiones sensores (cables AWG 26) ¹⁾		
verde	V _{Hall} 4.5...24 VDC	
azul	GND	
rojo/gris	Sensor Hall 1	
negro/gris	Sensor Hall 2	
blanco/gris	Sensor Hall 3	
Esquema de conexionado para los sensores Hall ver página 47		

¹⁾ No existen cuando se combina con un resolver.