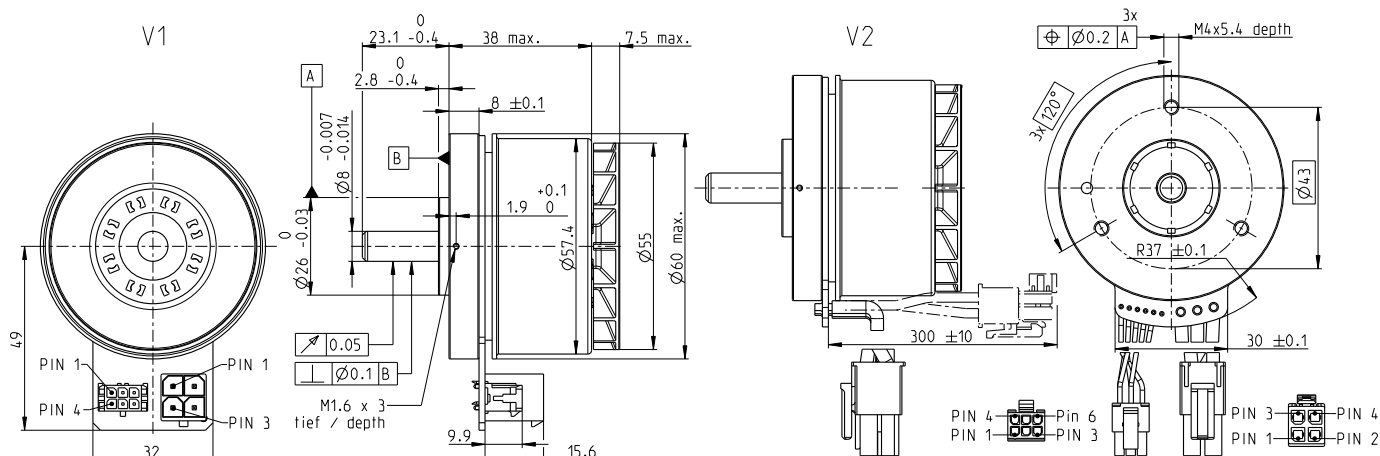


EC 60 flat Ø60 mm, Conmutación electrónica (Brushless), 200 W

Con ventilador

EC flat



M 1:2

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

Referencia

V1 con sensores Hall	625860	614949	625861
V2 con sensores Hall y cables	647696	642221	647697

Datos del motor

Valores a tensión nominal									
1 Tensión nominal	V	12	24	48					
2 Velocidad en vacío	rpm	3760	4300	4020					
3 Corriente en vacío	mA	815	497	224					
4 Velocidad nominal	rpm	2790	3240	3020					
5 Par nominal (máx. par en continuo)	mNm	492	536	577					
6 Corriente nominal (máx. corriente en continuo)	A	15.1*	9.28	4.6					
7 Par de arranque	mNm	3340	4300	4870					
8 Corriente de arranque	A	111	81.9	43.2					
9 Máx. rendimiento	%	83.8	85.2	86.3					
Características									
10 Resistencia en bornes fase-fase	Ω	0.108	0.293	1.11					
11 Inductancia en bornes fase-fase	mH	0.0911	0.279	1.28					
12 Constante de par	mNm/A	30	52.5	113					
13 Constante de velocidad	rpm/V	318	182	84.8					
14 Relación velocidad/par	rpm/mNm	1.14	1.01	0.837					
15 Constante de tiempo mecánica	ms	9.95	8.83	9.29					
16 Inercia del rotor	gcm ²	832	832	832					

Especificaciones

- Datos térmicos**
- 17 Resistencia térmica carcasa/ambiente 1.22 K/W
 - 18 Resistencia térmica bobinado/carcasa 0.843 K/W
 - 19 Constante de tiempo térmica del bobinado 9.19 s
 - 20 Constante de tiempo térmica del motor 44 s
 - 21 Temperatura ambiente -40...+100°C
 - 22 Máx. temperatura de bobinado +125°C
- Datos mecánicos (rodamiento a bolas pretensado)**
- 23 Máx. velocidad permitida 6000 rpm
 - 24 Juego axial con < 12.0 N 0 mm
 - carga axial > 12.0 N 0.14 mm
 - 25 Juego radial pretensado
 - 26 Carga axial máx. (dinámica) 12 N
 - 27 Máx. fuerza de empuje a presión (estática) 170 N
 - (idem, con eje sostenido) 8000 N
 - 28 Carga radial máx. a 5 mm de la brida 112 N

Otras especificaciones

- 29 Número de pares de polos 7
- 30 Número de fases 3
- 31 Peso del motor 360 g

Los datos de la tabla son valores nominales.

Conexiones V1	V2 (sensores, AWG 24)
Pin 1 Sensor Hall 1	Sensor Hall 1
Pin 2 Sensor Hall 2	Sensor Hall 2
Pin 3 Sensor Hall 3	Sensor Hall 3
Pin 4 GND	GND
Pin 5 V _{Hall} 4.5...24 VDC	V _{Hall} 4.5...24 VDC
Pin 6 N.C.	N.C.
Bobinado V1	V2 (motor, AWG 14)
Pin 1 Bobinado 1 motor	Bobinado 1 motor
Pin 2 Bobinado 2 motor	Bobinado 2 motor
Pin 3 Bobinado 3 motor	Bobinado 3 motor
Pin 4 N.C.	N.C.

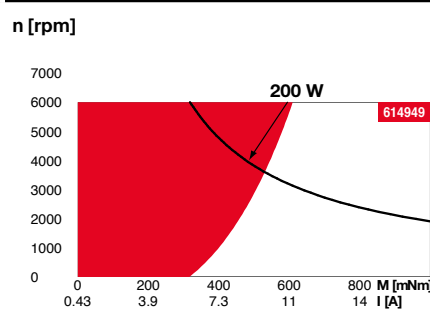
Esquema de conexionado para los sensores Hall ver página 49

Conector	Nº de artículo
Molex Micro-Fit 43045-0627	43025-0600
Molex 76829-0104	171692-0104

Cable de conexión para V1
para bobinados, L = 3 m 520851
para sensores Hall, L = 3 m 275878

*Calculado sin efecto de saturación (pág. 61/168)

Rango de funcionamiento



Leyenda

- **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.
- **Funcionamiento intermitente**
El motor puede ser sobrecargado durante cortos periodos (cíclicamente).
- **Potencia nominal asignada**

Sistema Modular maxon

Detalles en el catálogo de la página 38

Reductor planetario
Ø52 mm
4 - 30 Nm
Página 402



Encoder MILE
512 - 4096 ppp,
2 canales
Página 447

Electrónicas Recomendadas:
Notas
ESCON Module 50/5 487
ESCON Mod. 50/8 (HE) 488
ESCON 70/10 489
DEC Module 50/5 491

*Los 625860 y 647696 no pueden combinarse con el encoder MILE, ya que en la placa MILE los conectores están limitados a 13 A.