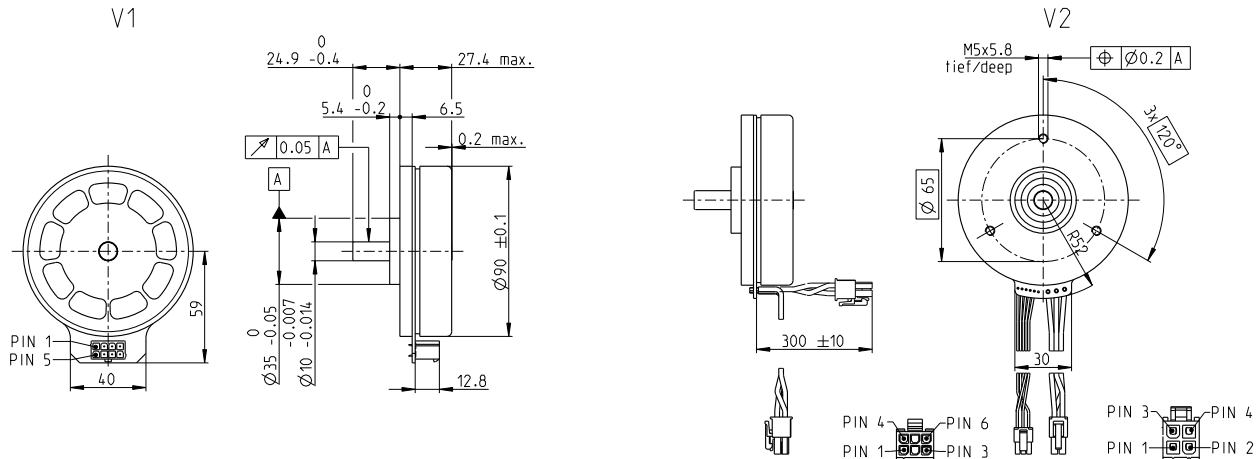


EC 90 flat $\varnothing 90$ mm, Conmutación electrónica (Brushless), 220 W

Rotor abierto

EC flat



M 1:4

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

		Referencia		
V1 con sensores Hall		607942	607943	607944
V2 con sensores Hall y cables		607946	607947	607948

Datos del motor				
Valores a tensión nominal				
1 Tensión nominal	V	24	36	60
2 Velocidad en vacío	rpm	3170	3070	2600
3 Corriente en vacío	mA	658	420	197
4 Velocidad nominal	rpm	2490	2420	2020
5 Par nominal (máx. par en continuo)	mNm	729	715	692
6 Corriente nominal (máx. corriente en continuo)	A	9.44	6.01	2.96
7 Par de arranque	mNm	7910	7580	6410
8 Corriente de arranque	A	111	68.9	29.6
9 Máx. rendimiento	%	85.4	85.2	84.6
Características				
10 Resistencia en bornes fase-fase	Ω	0.216	0.523	2.03
11 Inductancia en bornes fase-fase	mH	0.232	0.554	2.15
12 Constante de par	mNm/A	71.2	110	217
13 Constante de velocidad	rpm/V	134	86.8	44.1
14 Relación velocidad/par	rpm/mNm	0.407	0.412	0.412
15 Constante de tiempo mecánica	ms	13.5	13.7	13.7
16 Inercia del rotor	gcm ²	2875	2875	2875

Especificaciones	Rango de funcionamiento	Leyenda
Datos térmicos 17 Resistencia térmica carcasa/ambiente 1.87 K/W 18 Resistencia térmica bobinado/carcasa 1.43 K/W 19 Constante de tiempo térmica del bobinado 27.7 s 20 Constante de tiempo térmica del motor 278 s 21 Temperatura ambiente -40...+100°C 22 Máx. temperatura de bobinado +125°C Datos mecánicos (rodamiento a bolas pretensado) 23 Máx. velocidad permitida 5000 rpm 24 Juego axial 0.14 mm 25 Juego radial pretensado 26 Carga axial máx. (dinámica) 34 N 27 Máx. fuerza de empuje a presión (estática) 440 N (idem, con eje sostenido) 8000 N 28 Carga radial máx. a 10 mm de la brida 100 N Otras especificaciones 29 Número de pares de polos 11 30 Número de fases 3 31 Peso del motor 624 g Los datos de la tabla son valores nominales.		<ul style="list-style-type: none"> 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	
Conexiones V1 Pin 1 Sensor Hall 1 Pin 2 Sensor Hall 2 Pin 3 V _{Hall} 4,5...24 VDC Pin 4 Bobinado 3 motor GND Pin 5 Sensor Hall 3 Pin 6 GND Pin 7 Bobinado 1 motor Pin 8 Bobinado 2 motor Conector Molex 46015-0806 Molex	V2 (sensores, AWG 24) Sensor Hall 1 Sensor Hall 2 Sensor Hall 3 GND V _{Hall} 4.5...24 VDC N.C. V2 (motor, AWG 16) Bobinado 1 motor Bobinado 2 motor Bobinado 3 motor N.C. Esquema de conexionado para los sensores Hall ver página 49 Nº de artículo 43025-0600 39-01-2040		Encoder MILE 512 - 6400 ppp, 2 canales Página 448 Electrónicas Recomendadas: Notas Página 38 ESCON Mod. 50/5 487 ESCON Mod. 50/8 (HE) 488 ESCON 50/5 489 ESCON 70/10 489 DEC Module 50/5 491 EPOS4 Mod./Comp. 50/5 496 EPOS4 Mod./Comp. 50/8 497 EPOS4 Mod./Comp. 50/15 500 EPOS4 50/5 501 EPOS4 70/15 501