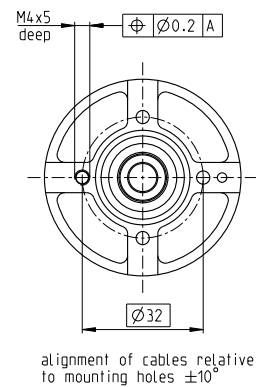
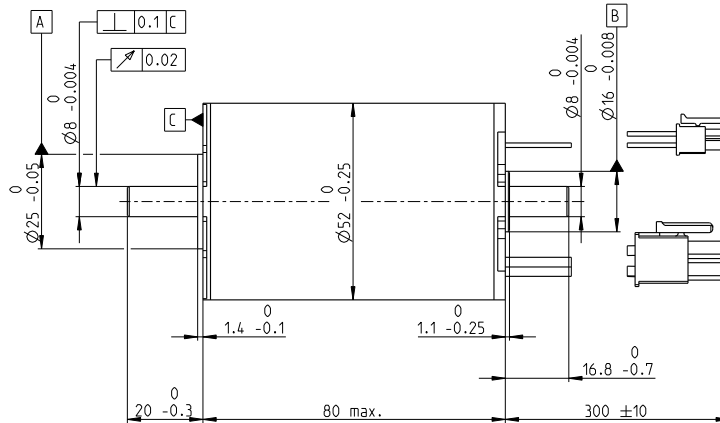
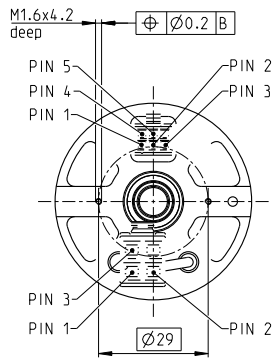


EC-i 52 Ø52 mm, Conmutación electrónica (Brushless), 420 W

Con ventilador

NEW

EC-i



M 1:2

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



	667064	667065	667066	633919
con sensores Hall				

Datos del motor		667064	667065	667066	633919
Valores a tensión nominal					
1 Tensión nominal	V	18	24	36	48
2 Velocidad en vacío	rpm	4450	4860	5010	5090
3 Corriente en vacío	mA	829	707	493	379
4 Velocidad nominal	rpm	3470	3800	3920	3990
5 Par nominal (máx. par en continuo)	mNm	896	964	1040	1010
6 Corriente nominal (máx. corriente en continuo)	A	20.8	18.1	13.2	9.87
7 Par de arranque ¹	mNm	10300	12800	15600	15300
8 Corriente de arranque	A	269	274	229	171
9 Máx. rendimiento	%	89.3	90.2	91	90.9
Características					
10 Resistencia en bornes fase-fase	Ω	0.0668	0.0876	0.157	0.281
11 Inductancia en bornes fase-fase	mH	0.0826	0.123	0.261	0.45
12 Constante de par	mNm/A	38.2	46.7	68	89.2
13 Constante de velocidad	rpm/V	250	204	140	107
14 Relación velocidad/par	rpm/mNm	0.436	0.383	0.325	0.337
15 Constante de tiempo mecánica	ms	0.776	0.681	0.578	0.599
16 Inercia del rotor	gcm ²	170	170	170	170

Especificaciones	Rango de funcionamiento	Leyenda
------------------	-------------------------	---------

- Datos térmicos**
- 17 Resistencia térmica carcasa/ambiente 1.77 K/W
 - 18 Resistencia térmica bobinado/carcasa 0.34 K/W
 - 19 Constante de tiempo térmica del bobinado 12.2 s
 - 20 Constante de tiempo térmica del motor 667 s
 - 21 Temperatura ambiente -40...+100°C
 - 22 Máx. temperatura del bobinado +155°C

- Datos mecánicos (rodamiento a bolas pretensado)**
- 23 Máx. velocidad permitida 5000 rpm
 - 24 Juego axial con carga axial < 9.0 N 0 mm
 - 24 Juego axial con carga axial > 9.0 N 0.14 mm
 - 25 Juego radial pretensado
 - 26 Carga axial máx. (dinámica) 12 N
 - 27 Máx. fuerza de empuje a presión (estática) 150 N (idem, con eje sostenido) 6000 N
 - 28 Carga radial máx. a 5 mm de la brida 110 N

- Otras especificaciones**
- 29 Número de pares de polos 8
 - 30 Número de fases 3
 - 31 Peso del motor 752 g

Los datos de la tabla son valores nominales.

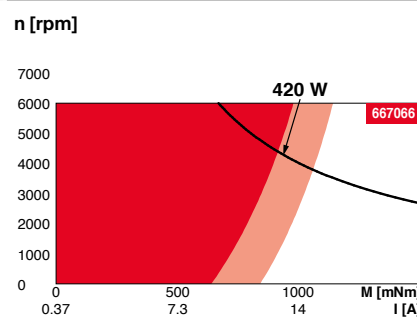
- Conexiones motor (cables AWG 16)**
- rojo Bobinado 1 motor Pin 1
 - negro Bobinado 2 motor Pin 2
 - blanco Bobinado 3 motor Pin 3
 - N.C. Pin 4

- Conector** N° de artículo
Molex 171692-0104

- Conexiones sensor (cables AWG 26)**
- amarillo Sensor Hall 1 Pin 1
 - marrón Sensor Hall 2 Pin 2
 - gris Sensor Hall 3 Pin 3
 - azul GND Pin 4
 - verde V_{Hall} 4.5...24 VDC Pin 5
 - N.C. Pin 6

- Conector** N° de artículo
Molex 430-25-0600

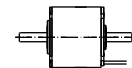
Esquema de conexión para los sensores Hall ver página 49



- 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 36



- Electrónicas Recomendadas:**
- Notas Página 36
 - ESCON 70/10 489
 - EPOS4 Mod./Comp. 50/15 497
 - EPOS4 70/15 501

- Encoder 16 EASY**
128-1024 ppv, 3 canales
Página 450
- Encoder 16 EASY XT**
128-1024 ppv, 3 canales
Página 452
- Encoder 16 EASY Absolute**
4096 pulsos
Página 454
- Encoder 16 EASY Absolute XT**
4096 pulsos
Página 456
- Encoder 16 RIO**
1024-32768 ppv, 3 canales
Página 467

¹Calculado sin efecto de saturación (pág. 61/168)