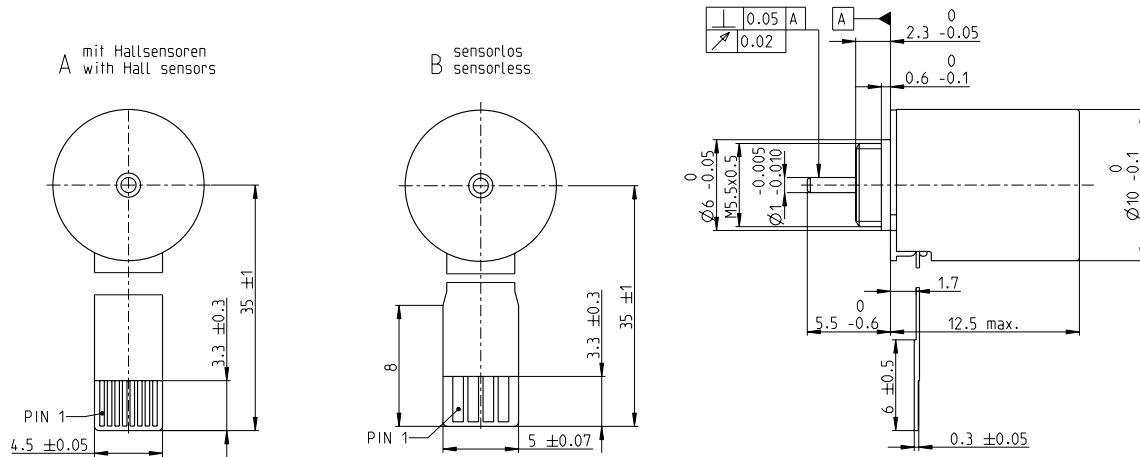


EC 9.2 flat $\varnothing 10$ mm, Conmutación electrónica (Brushless), 0.5 W

EC flat



M 2:1

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

Referencia

A con sensores Hall	624161	624162	624163
B sin sensores	371119	371120	371122

Datos del motor (provisionales)

Valores a tensión nominal		3	4.5	6
1 Tensión nominal	V	3	4.5	6
2 Velocidad en vacío	rpm	14500	15100	15600
3 Corriente en vacío	mA	53.9	38.3	30.9
4 Velocidad nominal	rpm	4830	5260	5240
5 Par nominal	mNm	0.764	0.809	0.684
6 Corriente nominal	A	0.447	0.327	0.222
7 Par de arranque ¹	mNm	1.22	1.32	1.1
8 Corriente de arranque	A	0.675	0.507	0.332
9 Máx. rendimiento	%	53	54	50
Características				
10 Resistencia en bornes fase-fase	Ω	4.44	8.88	18.1
11 Inductancia en bornes fase-fase	mH	0.12	0.25	0.4
12 Constante de par	mNm/A	1.81	2.61	3.3
13 Constante de velocidad	rpm/V	5270	3660	2890
14 Relación velocidad/par	rpm/mNm	12900	12500	15800
15 Constante de tiempo mecánica	ms	32.1	30.9	39.3
16 Inercia del rotor	gcm ²	0.237	0.237	0.237

Especificaciones

- Datos térmicos**
- 17 Resistencia térmica carcasa/ambiente 49.2 K/W
 - 18 Resistencia térmica bobinado/carcasa 13.2 K/W
 - 19 Constante de tiempo térmica del bobinado 1.47 s
 - 20 Constante de tiempo térmica del motor 73.8 s
 - 21 Temperatura ambiente -20...+85°C
 - 22 Máx. temperatura del bobinado +100°C

- Datos mecánicos (rodamiento a bolas pretensado)**
- 23 Máx. velocidad permitida 25 000 rpm
 - 24 Juego axial con carga axial < 0.35 N 0 mm
 - 24 Juego axial con carga axial > 0.35 N 0.1 mm
 - 25 Juego radial pretensado 0.15 N
 - 26 Carga axial máx. (dinámica) 0.15 N
 - 27 Máx. fuerza de empuje a presión (estática) (idem, con eje sostenido) 15 N / 70 N
 - 28 Carga radial máx. a 4 mm de la brida 0.4 N

Otras especificaciones

- 29 Número de pares de polos 4
 - 30 Número de fases 3
 - 31 Peso del motor 3 g
- Los datos de la tabla son valores nominales.

Conexiones	con sensores Hall	sin sensores
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	V _{Hall} 2.5...5.5 VDC	Y
Pin 5	GND	
Pin 6	Sensor Hall 1	
Pin 7	Sensor Hall 2	
Pin 8	Sensor Hall 3	

Salida: push-pull compatible con CMOS

Conector compatible:

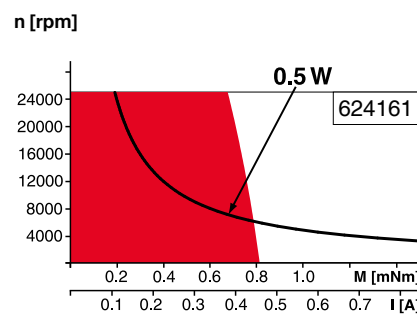
Tipo	N° de artículo	N° de artículo
Molex	52745-0897	52207-0460
FCI	SFV8R-2STBE1HLF	SFW4R-2STGE1LLF

Terminal para sensores Hall:
FPC, 8 polos, paso 0.5 mm, top contact style

Opción: Cojinetes sinterizados en lugar de rodamientos ta bolas

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

Rango de funcionamiento



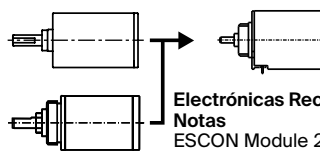
Leyenda

- 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**
 $\varnothing 10$ mm
0.005-0.1 Nm
Página 360
- Reductor planetario**
 $\varnothing 10$ mm
0.01-0.15 Nm
Página 361



- Electrónicas Recomendadas:**
- | Notas | Página 38 |
|-------------------------|-----------|
| ESCON Module 24/2 | 486 |
| ESCON 36/3 EC | 487 |
| ESCON Mod. 50/4 EC-S | 487 |
| DEC Module 24/2 | 491 |
| EPOS4 Mod./Comp. 24/1.5 | 496 |