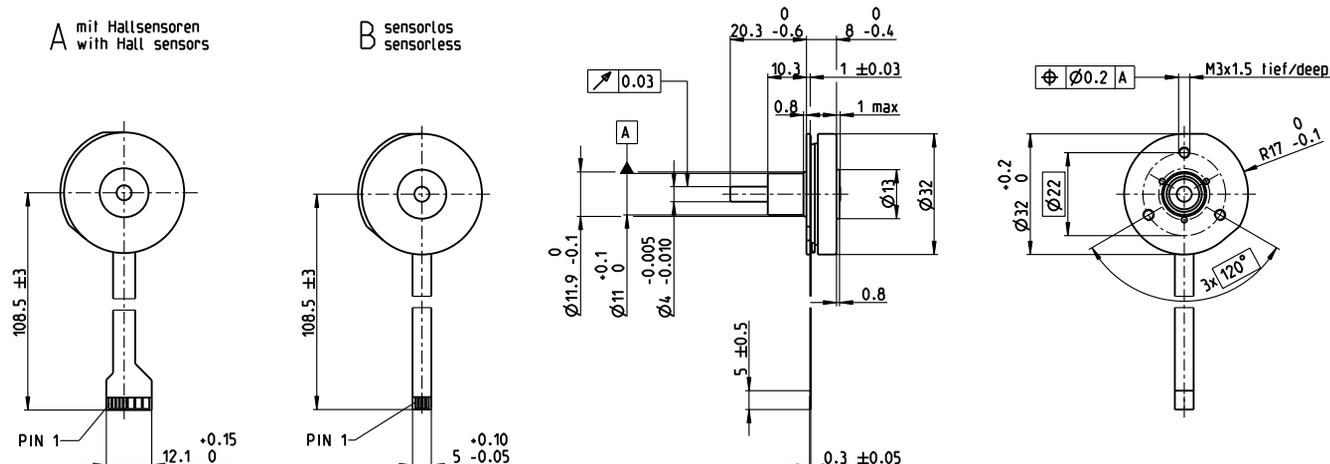


EC 32 flat $\varnothing 32$ mm, Conmutación electrónica (Brushless), 6 W

EC flat



M 1:2

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

	Referencia			
A con sensores Hall	339259	200187	339260	339261
B sin sensores	339263	200138	339264	339265

Datos del motor					
Valores a tensión nominal					
1 Tensión nominal	V	6	9	12	24
2 Velocidad en vacío	rpm	9210	8380	7970	9310
3 Corriente en vacío	mA	186	107	75.6	46.2
4 Velocidad nominal	rpm	3860	3640	3210	4480
5 Par nominal (máx. par en continuo)	mNm	7.61	8.89	7.98	9.42
6 Corriente nominal (máx. corriente en continuo)	A	1.37	0.929	0.614	0.401
7 Par de arranque ¹	mNm	15.5	19	15.7	22.8
8 Corriente de arranque	A	2.73	2	1.19	0.995
9 Máx. rendimiento	%	55	60	57	62
Características					
10 Resistencia en bornes fase-fase	Ω	2.2	4.5	10.1	24.1
11 Inductancia en bornes fase-fase	mH	0.378	1.06	2.04	6.19
12 Constante de par	mNm/A	5.67	9.5	13.2	23
13 Constante de velocidad	rpm/V	1680	1010	724	416
14 Relación velocidad/par	rpm/mNm	651	476	551	437
15 Constante de tiempo mecánica	ms	94.8	69.3	80.3	63.6
16 Inercia del rotor	gcm ²	13.9	13.9	13.9	13.9

Especificaciones	Rango de funcionamiento	Leyenda
Datos térmicos 17 Resistencia térmica carcasa/ambiente 8.25 K/W 18 Resistencia térmica bobinado/carcasa 6.21 K/W 19 Constante de tiempo térmica del bobinado 3.48 s 20 Constante de tiempo térmica del motor 22.1 s 21 Temperatura ambiente -40...+100°C 22 Máx. temperatura del bobinado +125°C Datos mecánicos (rodamiento a bolas pretensado) 23 Máx. velocidad permitida 12000 rpm 24 Juego axial con carga axial < 5.0 N 0 mm > 5.0 N typ. 0.6 mm pretensado 25 Juego radial pretensado 26 Carga axial máx. (dinámica) 4.8 N 27 Máx. fuerza de empuje a presión (estática) 45 N (ídem, con eje sostenido) 1000 N 28 Carga radial máx. a 15 mm de la brida 10.5 N		<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 períodos (cíclicamente). Potencia nominal asignada

Otras especificaciones
 29 Número de pares de polos 4
 30 Número de fases 3
 31 Peso del motor 32 g

Los datos de la tabla son valores nominales.

Conexiones con sensores Hall	sin sensores
Pin 1 V _{Hall} 3.5...24 VDC	Bobinado 1 motor
Pin 2 Sensor Hall 3	Bobinado 2 motor
Pin 3 Sensor Hall 1	Bobinado 3 motor
Pin 4 Sensor Hall 2	↘ punto netro
Pin 5 GND	
Pin 6 Bobinado 3 motor	
Pin 7 Bobinado 2 motor	
Pin 8 Bobinado 1 motor	

Adaptador ver pág. 514	Nº de referencia 220300	Nº de referencia 220310
Conector TE	Nº de artículo 1-84953-1	Nº de artículo 84953-4
Molex	52207-1133	52207-0433

Terminal para sensores Hall:
 FPC, 11 polos, paso 1.0 mm, top contact style
 Esquema de conexión para los sensores Hall ver página 49

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

Sistema Modular maxon Detalles en el catálogo de la página 38

<p>Reductor planetario $\varnothing 22$ mm 0.5 - 1.0 Nm Página 374</p> <p>Reductor planetario $\varnothing 22$ mm 0.5 - 2.0 Nm Página 377</p>	<p>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 Micro 24/5 495 EPOS4 Mod./Comp. 24/1.5 496 EPOS4 Comp. 24/5 3-axes 497</p>
---	--