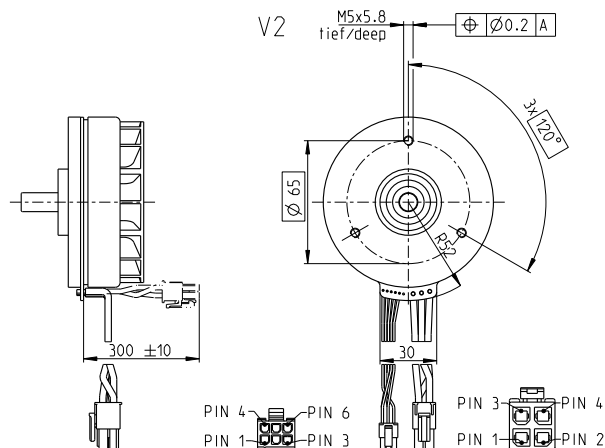
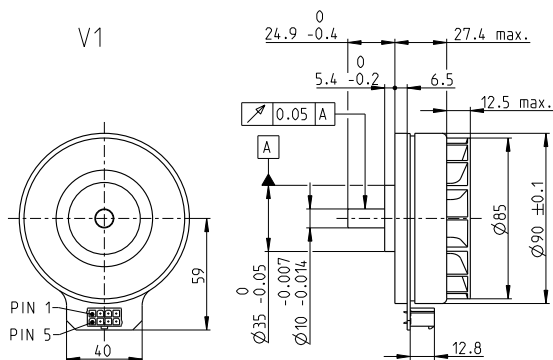


EC 90 flat Ø90 mm, Conmutación electrónica (Brushless), 360 W

Con ventilador

EC flat



M 1:4

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

Referencia

V1 con sensores Hall	607950	607951	607952	
V2 con sensores Hall y cables	607953	607954	607955	607956

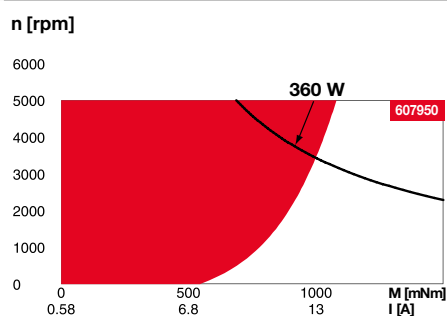
Datos del motor

Valores a tensión nominal		12	24	36	60
1 Tensión nominal	V	12	24	36	60
2 Velocidad en vacío	rpm	3210	3210	3120	2640
3 Corriente en vacío	mA	1390	696	444	210
4 Velocidad nominal	rpm	2310	2340	2270	1890
5 Par nominal (máx. par en continuo)	mNm	951	953	933	894
6 Corriente nominal (máx. corriente en continuo)	A	23.9*	12	7.61	3.73
7 Par de arranque ¹	mNm	7290	7800	7470	6320
8 Corriente de arranque	A	208	111	68.9	29.6
9 Máx. rendimiento	%	84.5	85	84.8	84
Características		0.0577	0.216	0.523	2.03
10 Resistencia en bornes fase-fase	Ω	0.0577	0.216	0.523	2.03
11 Inductancia en bornes fase-fase	mH	0.058	0.232	0.554	2.15
12 Constante de par	mNm / A	35.1	70.1	108	214
13 Constante de velocidad	rpm / V	272	136	88.1	44.7
14 Relación velocidad / par	rpm / mNm	0.448	0.419	0.425	0.424
15 Constante de tiempo mecánica	ms	14.9	13.9	14.1	14.1
16 Inercia del rotor	gcm ²	3210	3210	3210	3210

Especificaciones

- Datos térmicos**
- 17 Resistencia térmica carcasa/ambiente 1.12 K/W
 - 18 Resistencia térmica bobinado/carcasa 1.04 K/W
 - 19 Constante de tiempo térmica del bobinado 20 s
 - 20 Constante de tiempo térmica del motor 166 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 (ídem, 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 638 g
- Los datos de la tabla son valores nominales.

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



Encoder MILE
512 - 6400 ppv,
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

Conexiones V1		V2 (sensores, AWG 24)	
Pin 1	Sensor Hall 1	Pin 1	Sensor Hall 1
Pin 2	Sensor Hall 2	Pin 2	Sensor Hall 2
Pin 3	V _{Hall} 4.5...24 VDC	Pin 3	Sensor Hall 3
Pin 4	Bobinado 3 motor	Pin 4	GND
Pin 5	Sensor Hall 3	Pin 5	V _{Hall} 4.5...24 VDC
Pin 6	GND N.C.	Pin 6	
Pin 7	Bobinado 1 motor	Pin 7	
Pin 8	Bobinado 2 motor	Pin 8	

V2 (motor, AWG 14)	
Pin 1	Bobinado 1 motor
Pin 2	Bobinado 2 motor
Pin 3	Bobinado 3 motor
Pin 4	N.C.

Esquema de conexionado para los sensores Hall ver página 49

Conector	N° de artículo
Molex 46015-0806	43025-0600
Molex	171692-0104

Cable de conexión para V1
universal, L = 500 mm **339380**

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

*El 607953 no puede combinarse con el encoder MILE, ya que en la placa MILE los conectores están limitados a 13 A.