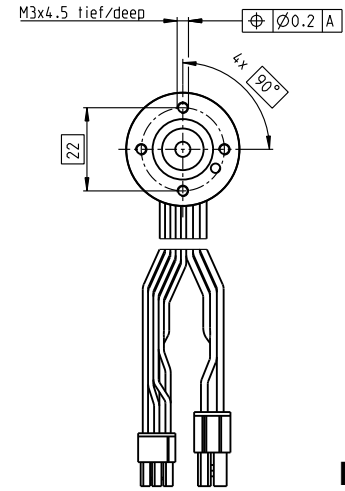
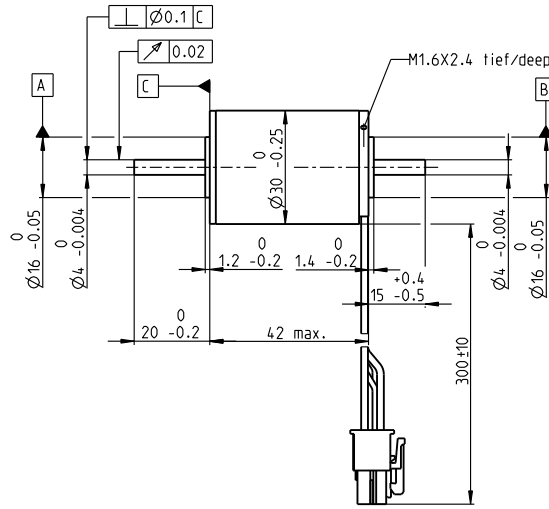
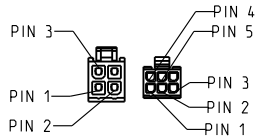
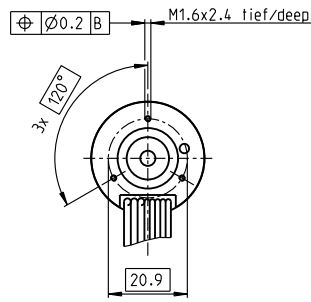


EC-max 30 Ø30 mm, Conmutación electrónica (Brushless), 40 W

EC-max



M 1:2

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

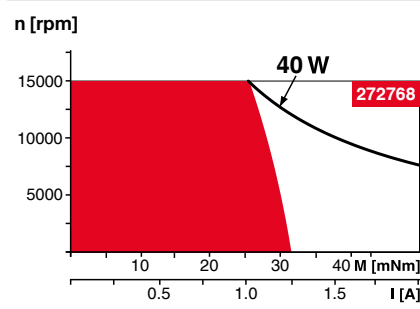


	272766	272768	272769	272770
--	--------	--------	--------	--------

Datos del motor					
Valores a tensión nominal					
1 Tensión nominal	V	12	24	36	48
2 Velocidad en vacío	rpm	8680	9250	9150	9250
3 Corriente en vacío	mA	223	123	80.5	61.4
4 Velocidad nominal	rpm	6630	7220	7090	7210
5 Par nominal (máx. par en continuo)	mNm	34.9	33.8	33.3	33.4
6 Corriente nominal (máx. corriente en continuo)	A	2.88	1.49	0.97	0.738
7 Par de arranque	mNm	153	160	154	157
8 Corriente de arranque	A	11.8	6.57	4.18	3.24
9 Máx. rendimiento	%	75	75	75	75
Características					
10 Resistencia en bornes fase-fase	Ω	1.01	3.65	8.61	14.8
11 Inductancia en bornes fase-fase	mH	0.088	0.31	0.713	1.24
12 Constante de par	mNm/A	12.9	24.3	36.8	48.6
13 Constante de velocidad	rpm/V	738	393	259	197
14 Relación velocidad/par	rpm/mNm	57.8	59.1	60.6	59.9
15 Constante de tiempo mecánica	ms	6.66	6.81	6.98	6.9
16 Inercia del rotor	gcm ²	11	11	11	11

Especificaciones Rango de funcionamiento Leyenda

- Datos térmicos**
- 17 Resistencia térmica carcasa/ambiente 8.6 K/W
 - 18 Resistencia térmica bobinado/carcasa 1 K/W
 - 19 Constante de tiempo térmica del bobinado 3.25 s
 - 20 Constante de tiempo térmica del motor 777 s
 - 21 Temperatura ambiente -40...+100°C
 - 22 Máx. temperatura del bobinado +155°C
- Datos mecánicos (rodamiento a bolas pretensado)**
- 23 Máx. velocidad permitida 15 000 rpm
 - 24 Juego axial con carga axial < 6.0 N 0 mm > 6.0 N 0.14 mm pretensado
 - 25 Juego radial pretensado
 - 26 Carga axial máx. (dinámica) 5 N
 - 27 Máx. fuerza de empuje a presión (estática) (idem, con eje sostenido) 98 N 2000 N
 - 28 Carga radial máx. a 5 mm de la brida 25 N



- 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 1
 - 30 Número de fases 3
 - 31 Peso del motor 195 g
- Los datos de la tabla son valores nominales.
- Conexiones motor (cables AWG 20)**
- 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 39-01-2040
- Conexiones sensores (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} 3...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 47

Sistema Modular maxon Detalles en el catálogo de la página 36

<p>Reductor planetario Ø32 mm 1.0-8.0 Nm Página 388/391</p> <p>Koaxdrive Ø32 mm 1.0-4.5 Nm Página 394</p> <p>Husillo Ø32 mm Página 416-421</p>	<p>Electrónicas Recomendadas:</p> <p>Notas Página 36</p> <ul style="list-style-type: none"> ESCON Module 24/2 486 ESCON 36/3 EC 487 ESCON Mod. 50/4 EC-S 487 ESCON Module 50/5 487 ESCON 50/5 489 DEC Module 24/2 491 DEC Module 50/5 491 EPOS4 Micro 24/5 495 EPOS4 Mod./Comp. 50/5 496 EPOS4 Mod./Comp. 24/1.5 496 EPOS4 Comp. 24/5 3-axes 497 EPOS4 50/5 501 EPOS2 P 24/5 504 	<p>Encoder MR 500/1000 ppv, 3 canales Página 463</p> <p>Encoder HEDL 5540 500 ppv, 3 canales Página 475</p> <p>Freno AB 20 24 VDC 0.1 Nm Página 516</p>
---	---	--