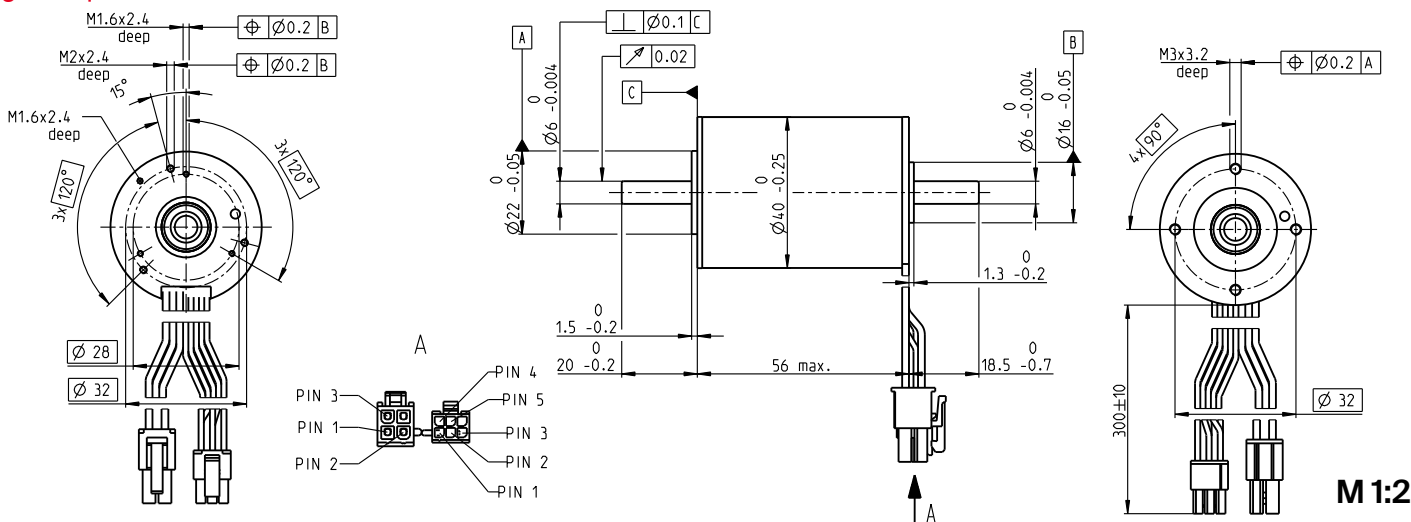


EC-i 40 Ø40 mm, Conmutación electrónica (Brushless), 100 W

High Torque

EC-i



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

		Referencia		
con sensores Hall		496660	496661	488607

Datos del motor				
Valores a tensión nominal				
1 Tensión nominal	V	18	36	48
2 Velocidad en vacío	rpm	4540	4550	5000
3 Corriente en vacío	mA	352	176	150
4 Velocidad nominal	rpm	3920	3950	4390
5 Par nominal (máx. par en continuo)	mNm	207	207	222
6 Corriente nominal (máx. corriente en continuo)	A	5.46	2.72	2.39
7 Par de arranque ¹	mNm	2860	3160	4330
8 Corriente de arranque	A	76.3	42.2	47.5
9 Máx. rendimiento	%	87	87	89
Características				
10 Resistencia en bornes fase-fase	Ω	0.236	0.853	1.01
11 Inductancia en bornes fase-fase	mH	0.169	0.675	0.995
12 Constante de par	mNm/A	37.5	74.9	91
13 Constante de velocidad	rpm/V	255	127	105
14 Relación velocidad/par	rpm/mNm	1.6	1.45	1.16
15 Constante de tiempo mecánica	ms	0.739	0.669	0.537
16 Inercia del rotor	gcm ²	44	44	44

Especificaciones	Rango de funcionamiento	Leyenda
Datos térmicos 17 Resistencia térmica carcasa/ambiente 7.17 K/W 18 Resistencia térmica bobinado/carcasa 1.35 K/W 19 Constante de tiempo térmica del bobinado 20.7 s 20 Constante de tiempo térmica del motor 1400 s 21 Temperatura ambiente -40...+100°C 22 Máx. temperatura del bobinado +155°C Datos mecánicos (rodamiento a bolas pretensado) 23 Máx. velocidad permitida 8000 rpm 24 Juego axial con carga axial < 9.0 N 0 mm > 9.0 N 0.15 mm pretensado 25 Juego radial 7 N 26 Carga axial máx. (dinámica) 87 N 27 Máx. fuerza de empuje a presión (estática) (idem, con eje sostenido) 3000 N 28 Carga radial máx. a 5 mm de la brida 29.9 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 periodos (cíclicamente). — Potencia nominal asignada

- Otras especificaciones**
- 29 Número de pares de polos 7
 - 30 Número de fases 3
 - 31 Peso del motor 390 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 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 conexionado para los sensores Hall ver página 49

Sistema Modular maxon

Reductor planetario
Ø42 mm
3-15 Nm
Página 398

Encoder 16 EASY/XT
128 - 1024 ppv, 3 canales
Página 450/452

Encoder 16 EASY Absolute/XT
4096 pulsos
Página 454/456

Encoder 16 RIO
1024 - 32768 ppv, 3 canales
Página 467

Encoder AEDL 5810
1024 - 5000 ppv, 3 canales
Página 470

Encoder HEDL 5540
500 ppv, 3 canales
Página 477

Electrónicas Recomendadas:

Notas	Página 36
ESCON 36/3 EC	487
ESCON Mod. 50/4 EC-S	487
ESCON Module 50/5	487
ESCON Mod. 50/8 (HE)	488
ESCON 50/5	489
ESCON 70/10	489
DEC Module 50/5	491
EPOS4 Mod./Comp. 50/5	496
EPOS4 Mod./Comp. 50/8	499
EPOS4 50/5	501
EPOS4 70/15	501
EPOS2 P 24/5	504

Detalles en el catálogo de la página 36

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