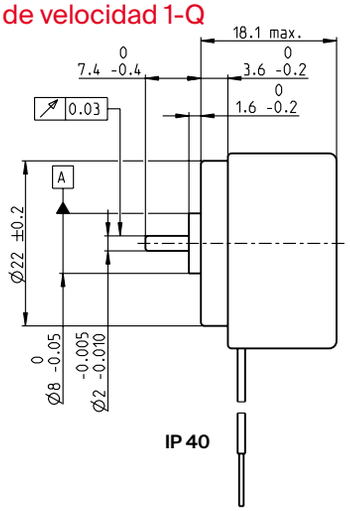
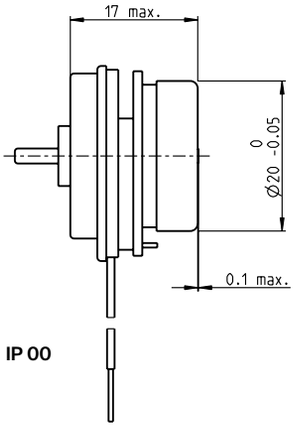
EC 20 flat Conmutación electrónica (Brushless), 2 W, con electrónica integrada

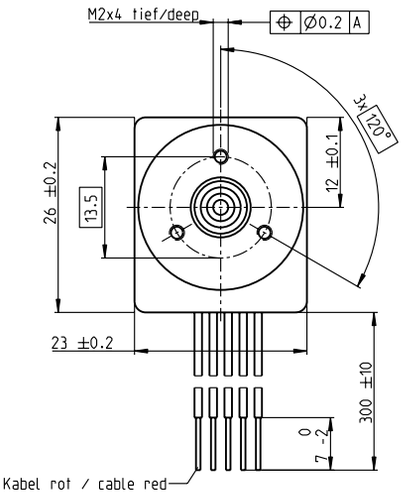
Control de velocidad 1-Q



IP 40



IP 00



M 1:1

Programa Stock
Programa Estándar
Programa Especial (previo encargo)

Referencia		
	5 Versión de cables	
	Enable	Direction
IP 40 (con tapa)	688690	688691
IP 00 (sin tapa)	688710	688711

Datos del motor									
Valores a tensión nominal									
1 Tensión nominal	V	24	24						
2 Velocidad en vacío	rpm	6000	6000						
3 Corriente en vacío	mA	14.7	14.7						
4 Velocidad nominal	rpm	6000	6000						
5 Par nominal (máx. par permanente)	mNm	3.55	3.55						
6 Corriente nominal (máx. corriente en continuo)	A	0.208	0.208						
33 Máx. par	mNm	6.13	6.13						
34 Máx. corriente	A	0.73	0.73						
9 Máx. rendimiento	%	52	52						
Características									
35 Modo de regulación		Velocidad	Velocidad						
36 Voltaje de alimentación $+V_{CC}$	V	10...28	10...28						
37 Entrada de control de velocidad	V	0.33...10.8	0.33...10.8						
38 Entrada de escala de velocidad	rpm/V	600	600						
39 Rango de velocidad	rpm	200...6480	200...6480						
40 Máx. Aceleración	rpm/s	6000	6000						

Especificaciones

Datos térmicos

17	Resistencia térmica carcasa/ambiente	17.2 K/W
18	Resistencia térmica bobinado/carcasa	7.98 K/W
19	Constante de tiempo térmica del bobinado	2.37 s
20	Constante de tiempo térmica del motor	132 s
21	Temperatura ambiente	-40...+85°C
22	Máx. temperatura del bobinado	+125°C
41	Máx. temperatura de la eletrónica	+105°C

Datos mecánicos (rodamiento a bolas pretensado)

16	Inercia del rotor		3.84 gcm²
24	Juego axial con	< 2.0 N	0 mm
	carga axial	> 2.0 N	0.14 mm
25	Juego radial		pretensado
26	Carga axial máx. (dinámica)		1.8 N
27	Máx. fuerza de empuje a presión (estática)		26 N
	(idem, con eje sostenido)		200 N
28	Carga radial máx. a 5 mm de la brida		11 N

Otras especificaciones

31	Peso del motor	30 g
32	Sentido de giro	sentido de las agujas del reloj

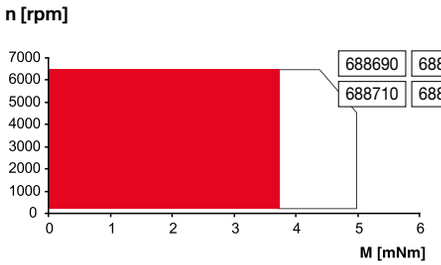
Los datos de la tabla son valores nominales.

Funciones de protección
Protección de sobrecarga, Protección de bloqueo, Protección de inversión de polaridad, Protección de sobrecalentamiento, sobrevoltaje e infravoltaje con desconexión

Conexiones 5 Versión de cables (cables AWG 28)

rojo	$+V_{CC}$ 10...28 VDC
negro	GND
blanco	Entrada de control de velocidad
verde	Monitor n (6 pulsos por vuelta)
gris	Habilitación o cambio de sentido de giro

Rango de funcionamiento

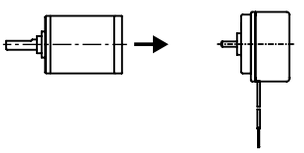


Leyenda

Funcionamiento en continuo
El motor puede funcionar con un control de velocidad y, teniendo en cuenta la resistencia térmica (líneas 17 y 18) a temperatura ambiente de 25° C, no se excede la máxima temperatura de funcionamiento.

Rango de funcionamiento en continuo
El motor alcanza estos puntos de trabajo. La velocidad puede variar del valor escogido. La protección de sobrecarga apaga el motor si se mantiene esta situación.

Sistema Modular maxon

Detalles en el catálogo de la página 38

Reductor planetario
∅22 mm
0.5 - 2.0 Nm
Página 374/377