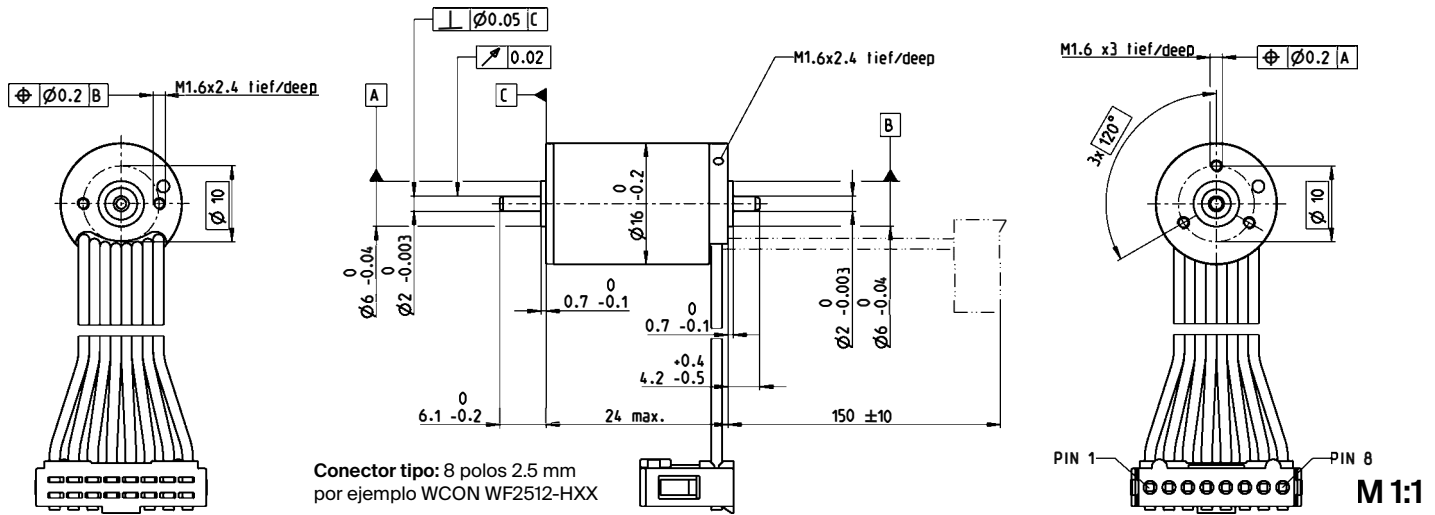


EC-max 16 Ø16 mm, Conmutación electrónica (Brushless), 5 W

EC-max



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

Referencia				
283825	283826	283827	283828	

Datos del motor					
Valores a tensión nominal					
1 Tensión nominal	V	4.5	6	9	12
2 Velocidad en vacío	rpm	12800	13500	12600	13500
3 Corriente en vacío	mA	148	120	72.4	60.2
4 Velocidad nominal	rpm	5170	5690	4920	5840
5 Par nominal (máx. par en continuo)	mNm	3.33	3.2	3.29	3.23
6 Corriente nominal (máx. corriente en continuo)	A	1.18	0.903	0.574	0.456
7 Par de arranque	mNm	5.82	5.79	5.64	5.95
8 Corriente de arranque	A	1.89	1.49	0.901	0.762
9 Máx. rendimiento	%	53	53	53	53
Características					
10 Resistencia en bornes fase-fase	Ω	2.38	4.04	9.99	15.7
11 Inductancia en bornes fase-fase	mH	0.0396	0.0634	0.163	0.254
12 Constante de par	mNm/A	3.08	3.9	6.26	7.8
13 Constante de velocidad	rpm/V	3100	2450	1530	1220
14 Relación velocidad/par	rpm/mNm	2390	2540	2440	2470
15 Constante de tiempo mecánica	ms	10.7	11.4	10.9	11.1
16 Inercia del rotor	gcm ²	0.428	0.428	0.428	0.428

Especificaciones	Rango de funcionamiento	Leyenda
<p>Datos térmicos</p> <p>17 Resistencia térmica carcasa/ambiente 23.5 K/W</p> <p>18 Resistencia térmica bobinado/carcasa 2.57 K/W</p> <p>19 Constante de tiempo térmica del bobinado 0.943 s</p> <p>20 Constante de tiempo térmica del motor 390 s</p> <p>21 Temperatura ambiente -40...+100°C</p> <p>22 Máx. temperatura del bobinado +155°C</p> <p>Datos mecánicos (rodamiento a bolas pretensado)</p> <p>23 Máx. velocidad permitida 20000 rpm</p> <p>24 Juego axial con carga axial < 1.5 N 0 mm > 1.5 N 0.14 mm</p> <p>25 Juego radial pretensado</p> <p>26 Carga axial máx. (dinámica) 1 N</p> <p>27 Máx. fuerza de empuje a presión (estática) (ídem, con eje sostenido) 18 N 600 N</p> <p>28 Carga radial máx. a 5 mm de la brida 6 N</p>		<p> 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.</p> <p> Funcionamiento intermitente El motor puede ser sobrecargado durante cortos períodos (cíclicamente).</p> <p> Potencia nominal asignada</p>

- Otras especificaciones**
- 29 Número de pares de polos 1
 - 30 Número de fases 3
 - 31 Peso del motor 36 g
- Los datos de la tabla son valores nominales.

- Conexiones (cables AWG 24)**
- | | | |
|----------|------------------------------|-------|
| marrón | Bobinado 1 motor | Pin 1 |
| rojo | Bobinado 2 motor | Pin 2 |
| naranja | Bobinado 3 motor | Pin 3 |
| amarillo | V _{Hall} 3...24 VDC | Pin 4 |
| verde | GND | Pin 5 |
| azul | Sensor Hall 1 | Pin 6 |
| violeta | Sensor Hall 2 | Pin 7 |
| gris | Sensor Hall 3 | Pin 8 |
- Esquema de conexionado para los sensores Hall ver página 47

Sistema Modular maxon	Electrónicas Recomendadas:	Encoder MR
<p>Reductor planetario Ø16 mm 0.1 - 0.3 Nm Página 369</p> <p>Reductor planetario Ø16 mm 0.2 - 0.6 Nm Página 370</p> <p>Husillo Ø16 mm Página 411-413</p>	<p>Notas Página 36</p> <p>ESCON Module 24/2 486</p> <p>ESCON 36/3 EC 487</p> <p>ESCON Mod. 50/4 EC-S 487</p> <p>DEC Module 24/2 491</p> <p>EPOS4 Micro 24/5 495</p> <p>EPOS4 Mod./Comp. 24/1.5 496</p> <p>EPOS4 Comp. 24/5 3-axes 497</p>	<p>128/256/512 ppv, 2/3 canales Página 462</p>