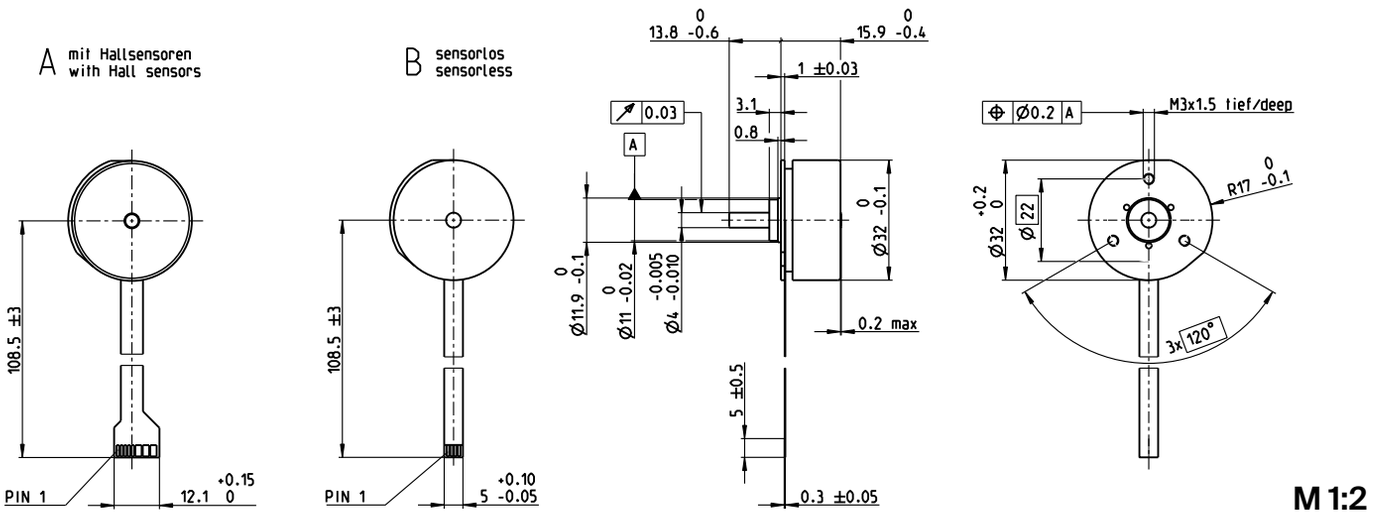
EC 32 flat ∅32 mm, Conmutación electrónica (Brushless), 15 W



Programa Stock
Programa Estándar
Programa Especial (previo encargo)

	Referencia			
A con sensores Hall	339267	339268	267121	339269
B sin sensores	339271	339272	226006	339273

Datos del motor					
Valores a tensión nominal					
1 Tensión nominal	V	9	12	24	48
2 Velocidad en vacío	rpm	3720	4610	4530	4780
3 Corriente en vacío	mA	74.7	75.7	36.9	19.9
4 Velocidad nominal	rpm	2060	2790	2760	2940
5 Par nominal (máx. par en continuo)	mNm	24.5	25	25.5	24.7
6 Corriente nominal (máx. corriente en continuo)	A	1.06	1	0.5	0.257
7 Par de arranque[1]	mNm	68.3	82.3	85.3	83.9
8 Corriente de arranque	A	3.06	3.42	1.74	0.904
9 Máx. rendimiento	%	71	73	73	73
Características					
10 Resistencia en bornes fase-fase	Ω	2.95	3.51	13.8	53.1
11 Inductancia en bornes fase-fase	mH	1.61	1.86	7.72	27.7
12 Constante de par	mNm/A	22.4	24.1	49	92.8
13 Constante de velocidad	rpm/V	427	397	195	103
14 Relación velocidad/par	rpm/mNm	56.3	57.8	54.8	58.8
15 Constante de tiempo mecánica	ms	20.6	21.2	20.1	21.6
16 Inercia del rotor	gcm^2	35	35	35	35

Especificaciones

Datos térmicos		
17 Resistencia térmica carcasa/ambiente		10.8 K/W
18 Resistencia térmica bobinado/carcasa		4.99 K/W
19 Constante de tiempo térmica del bobinado		8.78 s
20 Constante de tiempo térmica del motor		120 s
21 Temperatura ambiente		-40...+100°C
22 Máx. temperatura del bobinado		+125°C
Datos mecánicos (rodamiento a bolas pretensado)		
23 Máx. velocidad permitida		10000 rpm
24 Juego axial con	< 5.0 N	0 mm
carga axial	> 5.0 N	typ. 0.6 mm
25 Juego radial		pretensado
26 Carga axial máx. (dinámica)		4.8 N
27 Máx. fuerza de empuje a presión (estática)		45 N
(idem, con eje sostenido)		1000 N
28 Carga radial máx. a 5 mm de la brida		14 N
Otras especificaciones		
29 Número de pares de polos		4
30 Número de fases		3
31 Peso del motor		57 g

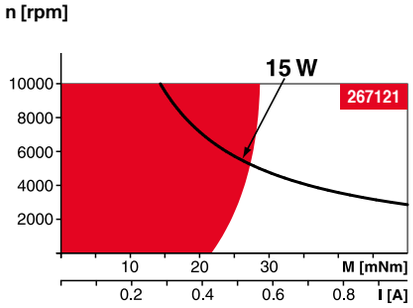
Los datos de la tabla son valores nominales.

Conexiones	**con sensores Hall**	**sin sensores**
Pin 1	V_{Hall} 3.5...24 VDC	Bobinado 1 motor
Pin 2	Sensor Hall 3	Bobinado 2 motor
Pin 3	Sensor Hall 1	Bobinado 3 motor
Pin 4	Sensor Hall 2	⅄ punto netro
Pin 5	GND	
Pin 6	Bobinado 3 motor	
Pin 7	Bobinado 2 motor	
Pin 8	Bobinado 1 motor	
Adaptador	**N° de artículo**	**N° de artículo**
ver pág. 514	220300	220310
Conector	**N° de artículo**	**N° de artículo**
TE	1-84953-1	84953-4
Molex	52207-1133	52207-0433

Terminal para sensores Hall:
FPC, 11 polos, paso 1.0 mm, top contact style
Esquema de conexionado para los sensores Hall
ver página 49

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

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 períodos (cíclicamente).

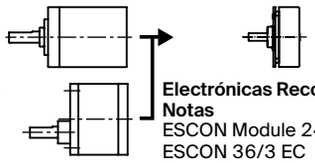
Potencia nominal asignada

Sistema Modular maxon

Detalles en el catálogo de la página 38

Reductor planetario
∅32 mm
0.75 - 6 Nm
Página 385/388

Reductor engranaje recto
∅38 mm
0.1 - 0.6 Nm
Página 395



Electrónicas Recomendadas:

Notas	Página **38**
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. 24/1.5	496
EPOS4 Mod./Comp. 50/5	496
EPOS4 Comp. 24/5 3-axes	497
EPOS4 50/5	501