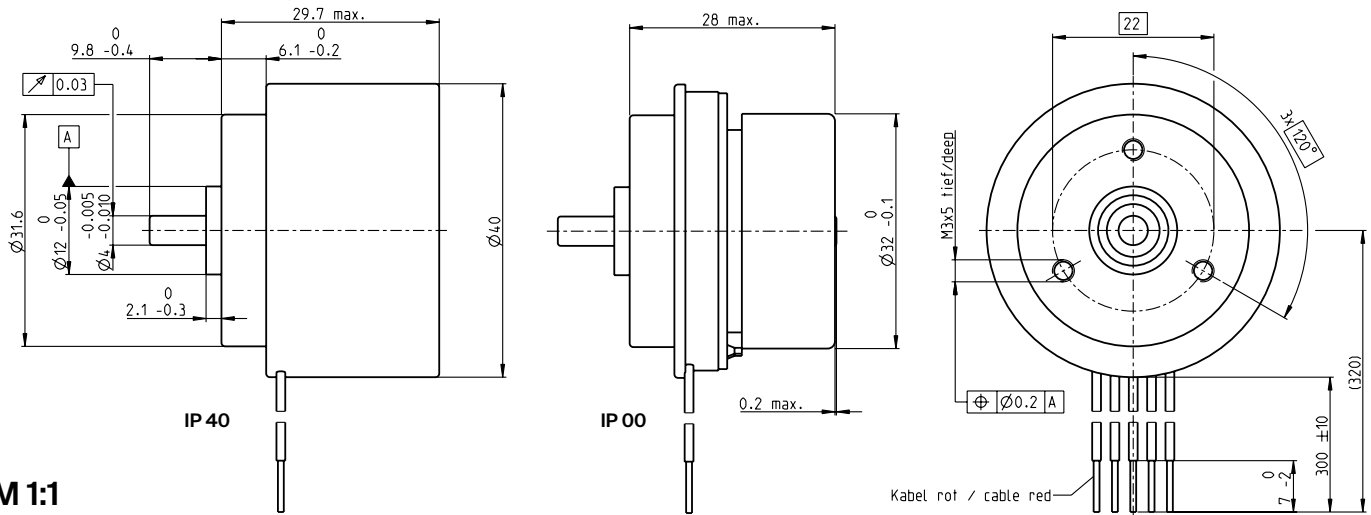


EC 32 flat Conmutación electrónica (Brushless), 15 W, con electrónica integrada

Control de velocidad 1-Q

EC flat



M 1:1

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

IP 40 (con tapa)
IP 00 (sin tapa)

Referencia		5 Versión de cables	
2 Versión de cables	353400	353401	353399
		Enable	Direction
IP 40 (con tapa)	353400	353401	353399
IP 00 (sin tapa)	353324	353325	349801
			370418
			370417

Datos del motor

Valores a tensión nominal					
1 Tensión nominal	V	24	24	24	24
2 Velocidad en vacío	rpm	3000	6000	6000	6000
3 Corriente en vacío	mA	44.8	84.6	84.6	84.6
4 Velocidad nominal	rpm	3000	6000	6000	6000
5 Par nominal (máx. par permanente)	mNm	18.8	18.6	18.6	18.6
6 Corriente nominal (máx. corriente en continuo)	A	0.44	0.741	0.741	0.741
33 Máx. par	mNm	35.8	35.8	35.8	35.8
34 Máx. corriente	A	1.6	1.6	1.6	1.6
9 Máx. rendimiento	%	58	66	66	66
Características					
35 Modo de regulación		Velocidad	Velocidad	Velocidad	Velocidad
36 Voltaje de alimentación +V _{CC}	V	10...28	10...28	10...28	10...28
37 Entrada de control de velocidad	V	= V _{CC}	= V _{CC}	0.33...10.8	0.33...10.8
38 Entrada de escala de velocidad	rpm/V	125	250	600	600
39 Rango de velocidad	rpm	1250...3500	2500...7000	200...6480	200...6480
40 Máx. Aceleración	rpm/s	3000	6000	6000	6000

Especificaciones

- Datos térmicos**
- 17 Resistencia térmica carcasa/ambiente 7.24 K/W
 - 18 Resistencia térmica bobinado/carcasa 4.99 K/W
 - 19 Constante de tiempo térmica del bobinado 8.69 s
 - 20 Constante de tiempo térmica del motor 80.5 s
 - 21 Temperatura ambiente -40...+85°C
 - 22 Máx. temperatura del bobinado +125°C
 - 41 Máx. temperatura de la electrónica +105°C
- Datos mecánicos (rodamiento a bolas pretensado)**
- 16 Inercia del rotor 35 gcm²
 - 24 Juego axial con carga axial < 7.0 N 0 mm
 - > 7.0 N 0.14 mm
 - 25 Juego radial pretensado
 - 26 Carga axial máx. (dinámica) 6.8 N
 - 27 Máx. fuerza de empuje a presión (estática) 95 N (ídem, con eje sostenido) 1000 N
 - 28 Carga radial máx. a 5 mm de la brida 37 N
- Otras especificaciones**
- 31 Peso del motor 91 g
 - 32 Sentido de giro sentido de las agujas del reloj

Los datos de la tabla son valores nominales.

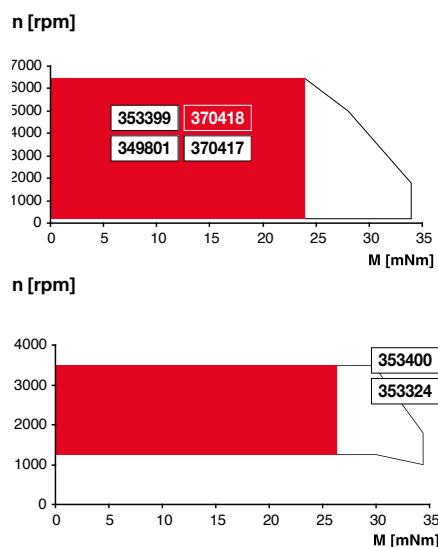
Funciones de protección

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

Conexiones 2 Versión de cables (cables AWG 24)
rojo +V_{CC} 10...28 VDC
negro GND

Conexiones 5 Versión de cables (cables AWG 24)
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
Ø32 mm
0.75 - 6 Nm
Página 385/388

Reductor engranaje recto
Ø38 mm
0.1 - 0.6 Nm
Página 395

