

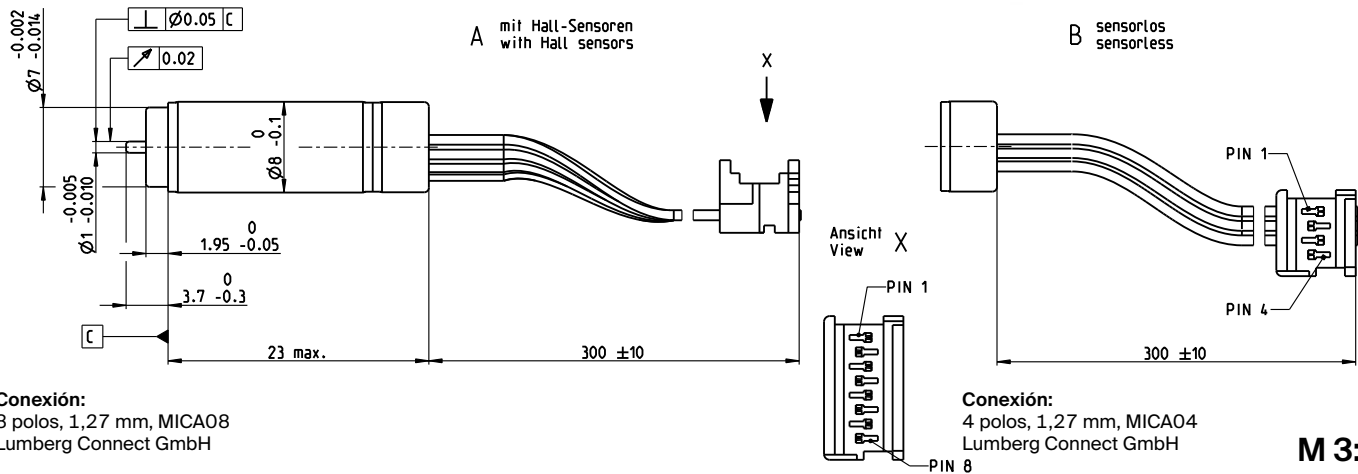
ECX SPEED 8 M

Motor brushless $\varnothing 8$ mm

Datos de referencia: 2/4.7 W, 0.98 mNm, 50 000 rpm



ECX SPEED



Conexión:
8 polos, 1,27 mm, MICA08
Lumberg Connect GmbH

Conexión:
4 polos, 1,27 mm, MICA04
Lumberg Connect GmbH

M 3:2

Datos del motor

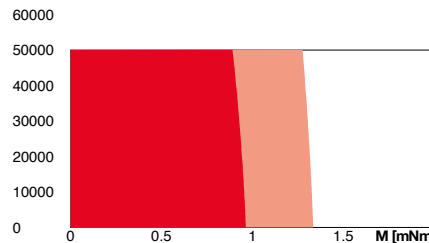
1_ Tensión nominal	V	6	12	24
2_ Velocidad en vacío	rpm	35400	43300	42200
3_ Corriente en vacío	mA	105	69.0	33.2
4_ Velocidad nominal	rpm	24200	33100	32300
5_ Par nominal (máx. par en continuo)	mNm	0.917	0.874	0.877
6_ Corriente nominal (máx. corriente en continuo) A	A	0.687	0.406	0.198
7_ Par de arranque	mNm	3.04	3.88	3.92
8_ Corriente de arranque	A	1.98	1.54	0.755
9_ Máx. rendimiento	%	61	63	64
10_ Resistencia en bornes	Ω	3.02	7.8	31.8
11_ Inductancia en bornes	mH	0.039	0.106	0.447
12_ Constante de par	mNm/A	1.53	2.51	5.19
13_ Constante de velocidad	rpm/V	6230	3780	1840
14_ Relación velocidad/par	rpm/mNm	12300	11700	11300
15_ Constante de tiempo mecánica	ms	3.21	3.06	2.95
16_ Inercia del rotor	gcm ²	0.0249	0.0249	0.0249

Datos térmicos

17_ Resistencia térmica carcasa-ambiente	K/W	51.2
18_ Resistencia térmica bobinado-carcasa	K/W	3.5
19_ Constante de tiempo térmica del bobinado	s	0.811
20_ Constante de tiempo térmica del motor	s	154
21_ Temperatura ambiente	°C	-20...+85
22_ Máx. temperatura de bobinado	°C	+125

Rangos de funcionamiento

n [rpm] Bobinado 12 V



- Rango de funcionamiento continuo
- Rango de funcionamiento continuo con resistencia térmica reducida R_{th2} 50%
- Rango de funcionamiento intermitente

Datos mecánicos de los rodamientos de bolas

23_ Máx. velocidad permitida	rpm	50 000
24_ Juego axial	mm	0...0.07
Precarga	N	0.3
Dirección de fuerza		tracción
25_ Juego radial		pretensado
26_ Carga axial máx. (dinámica)	N	0.2
27_ Máx. fuerza de empuje a presión (estática) (eje apoyado)	N	10
	N	11.0
28_ Carga radial máx. [mm a partir de la brida]	N	2 [2]

Sistema modular maxon

Detalles en el catálogo de la página 32

Otras especificaciones

29_ Número de pares de polos	1	322_GPX 8 A	Etapas [opc.]	1-5	maxon sensor	maxon motor control
30_ Número de delgas del colector	3				para motor tipo A:	486_ESCON Module 24/2
31_ Peso del motor	g	6			430_ENX 8 MAG	487_ESCON 36/3 EC
32_ Nivel de ruido típico [rpm]	dBA	49 [50 000]			para motor tipo A + B:	487_ESCON Module 50/4 EC-S
					431_ENX 8 EASY INT	491_DEC Module 24/2
					432_ENX 8 EASY INT Abs.	496_EPOS4 Mod./Comp. 24/1.5

Conexiones A (cable de cinta plana AWG 28, paso de 1.27 mm)

Pin 1	Bobinado del motor 1
Pin 2	Bobinado del motor 2
Pin 3	Bobinado del motor 3
Pin 4	V_{Hall} 1,6...5,5 V DC
Pin 5	GND
Pin 6	Sensor Hall 1
Pin 7	Sensor Hall 2
Pin 8	Sensor Hall 3

Señal de salida: compatible con CMOS
Corriente de salida por canal: máx. 0.5 mA

Conexiones B (cable de cinta plana AWG 28, paso de 1.27 mm)

Pin 1	Bobinado del motor 1
Pin 2	Bobinado del motor 2
Pin 3	Bobinado del motor 3
Pin 4	Sin conectar

Configuración

Eje delante: longitud
Conexión eléctrica: flex o cable, longitud de cable
Aislamiento de cable: PVC/PO/FEP

¹ Para tipo A:
Cable de PVC (-20...85 °C)
Cable de PO y FEP (-30...85 °C)
Para tipo B:
Cable de PVC (-20...100 °C)
Cable de PO y FEP (-40...100 °C)

Configuración del cable con conector:
Adapter Micromotor (n° de art. 498157)
necesario para todo controlador maxon.

xdrives.maxongroup.com