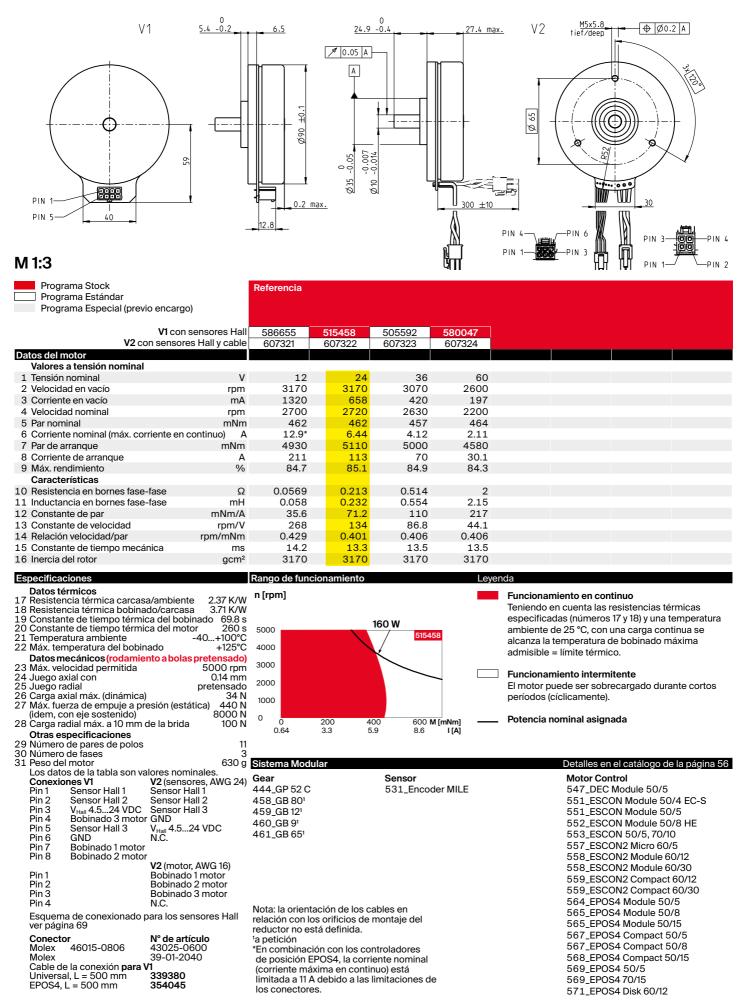
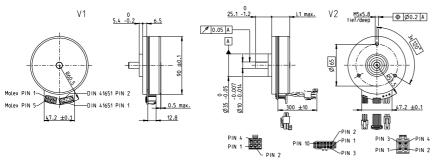
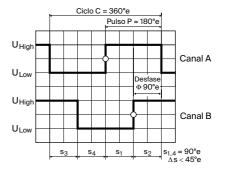
EC 90 flat Ø90 mm, conmutación electrónica (brushless), 160 W



Encoder MILE 512–6400 ppv, 2 canales, con line driver Integrado en el motor





M 1:6

Sentido de rotación cw (Definición cw P. 90)

Programa Stock Programa Estándar		Referencia							
Programa Especial (previo encargo)	V1 con conector	621796	621789	621795	621790	621794	621791	621793	621792
	V2 con cables y conector	607517	607510	607516	607511	607515	607512	607514	607513
Tipo									
Número de pulsos por vuelta		512	800	1024	1600	2048	3200	4096	6400
Número de canales		2	2	2	2	2	2	2	2
Máx. frecuencia de funcionamiento (kHz)		1000	1000	1000	1000	1000	1000	1000	1000
Máx. velocidad (rpm)		5000	5000	5000	5000	5000	5000	5000	5000





Sistema Modular													
+ Motor	Pág.	+ Reductor	Página	+ Freno	Página	Longitud to	tal L1 má	x. [mm] /	ver redu	ctor			
EC 90 flat, 160 W	324					28.0	28.0	28.0	28.0	28.0	28.0	28.0	28.0
EC 90 flat, 160 W	324	GP 52, 4.0 - 30.0 Nm	444			•	•	•	•	•	•	•	•
EC 90 flat, 160 W	324	GB 80/12/9/65, 6.0 - 120.0 Nm	458-461			•	•	•	•	•	•	•	•
EC 90 flat, 220 W	325					28.0	28.0	28.0	28.0	28.0	28.0	28.0	28.0
EC 90 flat, 220 W	325	GP 52, 4.0 - 30.0 Nm	444			•	•	•	•	•	•	•	•
EC 90 flat, 220 W	325	GB 80/12/9/65, 6.0 - 120.0 Nm	458-461			•	•	•	•	•	•	•	•
EC 90 flat, 360 W	326					40.5	40.5	40.5	40.5	40.5	40.5	40.5	40.5
EC 90 flat, 360 W	326	GP 52, 4.0 - 30.0 Nm	444			•	•	•	•	•	•	•	•
EC 90 flat, 360 W	326	GB 80/12/9/65, 6.0 - 120.0 Nm	458-461			•	•	•	•	•	•	•	•
EC 90 flat, 260 W	327					40.5	40.5	40.5	40.5	40.5	40.5	40.5	40.5
EC 90 flat, 260 W	327	GP 52, 4.0 - 30.0 Nm	444			•	•	•	•	•	•	•	•
EC 90 flat, 260 W	327	GB 80/12/9/65, 6.0 - 120.0 Nm	458-461			•	•	•	•	•	•	•	•
EC 90 flat, 400 W	328					40.5	40.5	40.5	40.5	40.5	40.5	40.5	40.5
EC 90 flat, 400 W	328	GP 52, 4.0 - 30.0 Nm	444			•	•	•	•	•	•	•	•
EC 90 flat, 400 W	328	GB 80/12/9/65, 6.0 - 120.0 Nm	458-461			•	•	•	•	•	•	•	•
EC 90 flat, 600 W	329					53.0	53.0	53.0	53.0	53.0	53.0	53.0	53.0
EC 90 flat, 600 W	329	GP 52, 4.0 - 30.0 Nm	444			•	•	•	•	•	•	•	•
EC 90 flat, 600 W	329	GB 80/12/9/65, 6.0 - 120.0 Nm	458-461			•	•	•	•	•	•	•	•

Datos técnicos	Conexión		Ejemplo de conexión				
Tensión de alimentación V_{CC} 5 V ±10% Typical current draw 15 m/ Señal de salida Drivers integrados TTL compatible Tiempos de subida y bajada de señal (típico a $C_L = 25$ pF, $R_L = 1$ k Ω , 25 °C) 100 n. Rango de temperaturas -40+100 °C Momento de la inercia de la rueda de código \leq 65 gcm Corriente de salida por canal max. 4 m/ Salida «open collector» de los sensores Hall con resistencia «pull-up» 10 k Ω ±20% integrad. Esquema de conexionado para los sensores Hall v. p. 69	Motor + Sensores Pin 1 Sensor Hall 1 Pin 2 Sensor Hall 2 Pin 3 V _{Hall} 3.518 VDC Pin 4 Motor winding 3 Pin 5 Sensor Hall 3 Pin 6 GND Pin 7 Bobinado 1 motor Pin 8 Bobinado 2 motor Encoder Pin 1 N.C.	Conexiones V2 Sensores (AWG 24) Pin 1 Sensor Hall 1 Pin 2 Sensor Hall 2 Pin 3 Sensor Hall 3 Pin 4 GND Pin 5 V _{Hall} 3.518 VDC Pin 6 NTC* Motor (AWG 16) Pin 1 Bobinado 1 motor Pin 2 Bobinado 2 motor Pin 3 Bobinado 3 motor Pin 3 Bobinado 3 motor Pin 4 No conectar Encoder (AWG 28) Pin 1 N.C. Pin 2 V _{cc} Pin 3 GND Pin 4 N.C. Pin 5 Canal Ā Pin 6 Canal A Pin 7 Canal B Pin 8 Canal B Pin 9 No conectar Pin 10 No conectar 43025-0600 Molex 39-01-2040 Molex DIN 41651/EN 60603-13	Terminación electrónica del usuario. Cirecomendados -MC3486 -SN75175 -AM 26 LS 32 Indicación de advertencia: Este motor con sensor de temperatura no debe conectarse directamente al contraconector del sensor de reverberación de un controlador maxon. En este caso debe retirarse el contacto del NTC del conector del sensor de reverberación. Resistencia de conexión R op. = típica 120 Ω				
de la tienda online.	*Termisor NTC 25°C: 5 k Ω ± 1%, be	eta (25-85°C): 3490 K	Condensador C ≥ 0.1 nF por cada metro lineal de línea				