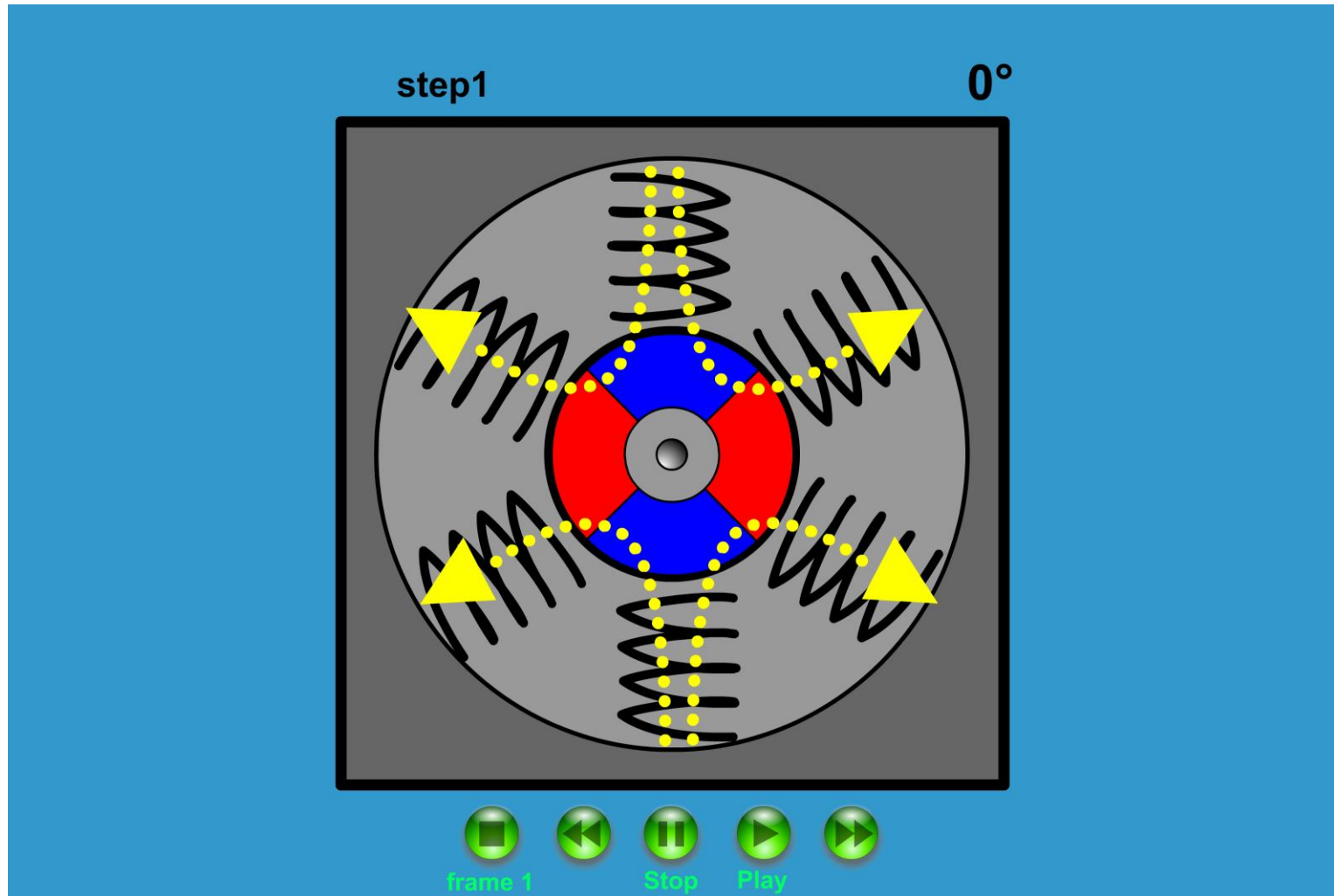


Tecnologías de motores

¿Porqué gira un motor?

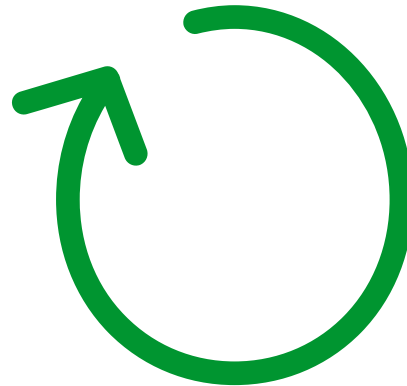
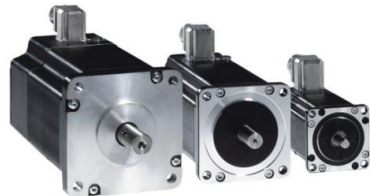


Diferentes tecnologías de motores

Servomotor AC



Paso a paso



Servomotor DC

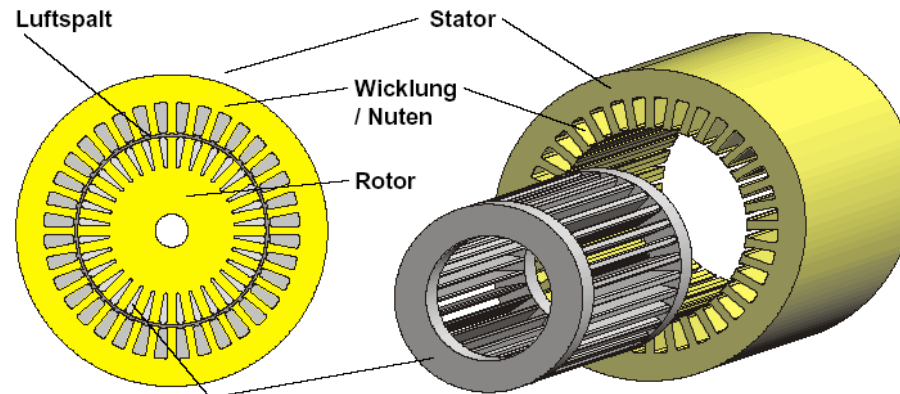


Asíncrono

Motores asíncronos



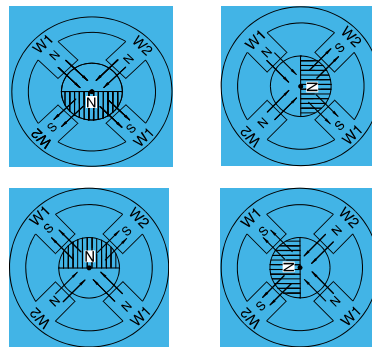
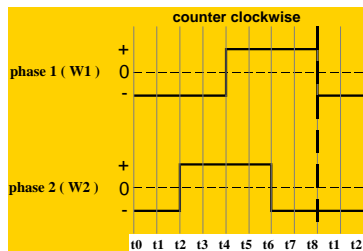
- Rotor de jaula de ardilla
- Si no hay deslizamiento no hay par
 - $T=0$ a 0 rpm
- Habitualmente utilizado como motor de carga
 - Control de par o velocidad
 - Sin encoder: lazo abierto



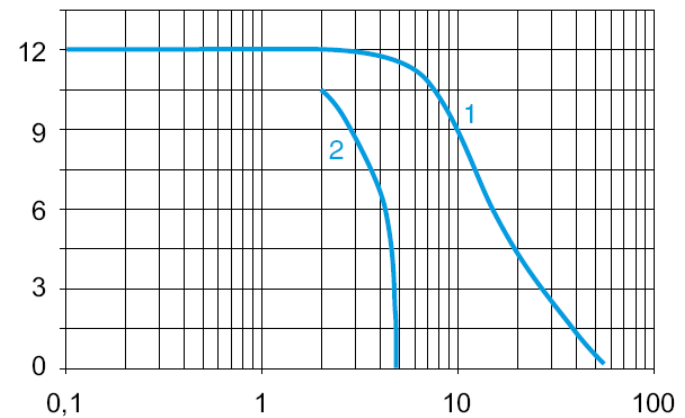
Motores paso a paso



- Rotor de imanes permanentes con muchos pares de polos
- Resolución del motor: número de pasos por revolución
- Sistema sin encoder: lazo abierto
- No dispone de par de pico
- Siempre consume corriente



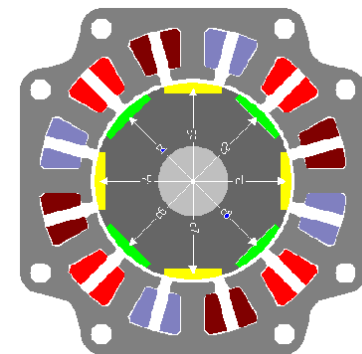
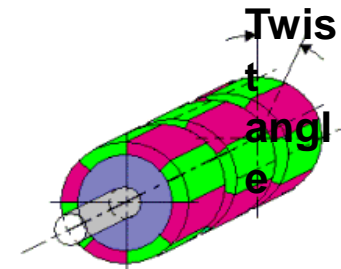
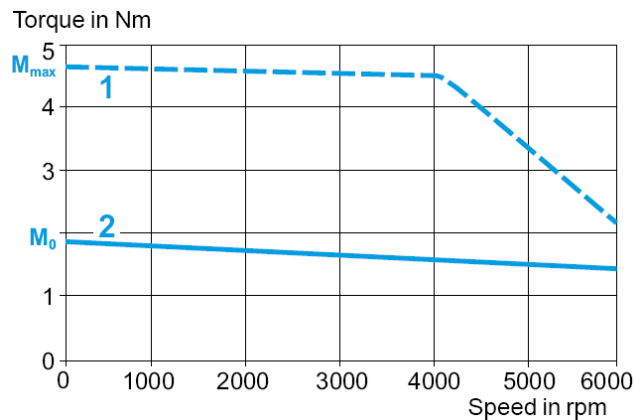
Torque in Nm



Servomotores AC



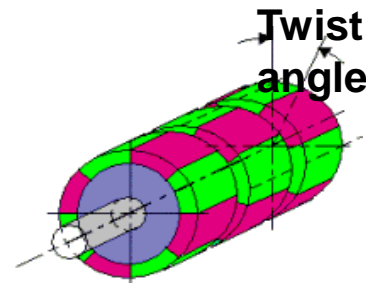
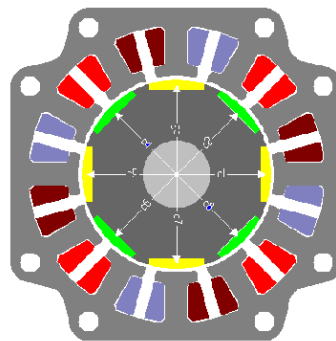
- Capacidad de ejecutar un par de pico de hasta 5 veces el nominal
- Rotor de imanes permanentes con 3 o 4 pares de polos
- Sistema con encoder muy preciso: lazo cerrado



Motores servo DC



- El principio de funcionamiento es el mismo que el servo AC
- El encoder es más sencillo y no requiere electrónica tan sofisticada en el driver.
- Es un sistema más económico y de menos prestaciones que el servo AC



Make the most of your energy

www.schneiderelectric.es

Schneider
 **Electric**