

Schrittmotoren

0,65 mNm

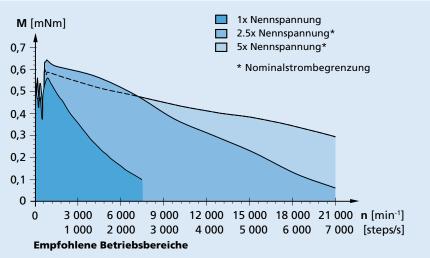
Zwei Phasen, 20 Schritte pro Umdrehung

Serie AM0820					
Werte bei 20°C	AM0820	0225	0150	0800	
Nennstrom pro Phase (2 Phasen bestromt)		0,225	0,15	0,08	Α
Booststrom pro Phase (2 Phasen bestromt)		0,45	0,3	0,16	Α
Nennspannung pro Phase (2 Phasen bestromt)		2	3	5	V
Phasenwiderstand		7,3	18	56	Ω
Induktivität pro Phase (1kHz)		1,4	3,9	12,6	mH
Haltemoment (2 Phasen bestromt)		0,65	0,65	0,65	mNm
Haltemoment (Booststrom)		1	1	1	mNm
Stromloses Haltemoment, typ.		0,13	0,13	0,13	mNm
Amplitude der Gegen-EMK		0,8	1,3	2,4	V/k step/s
Elektrische Zeitkonstante	0,21				ms
Rotorträgheitsmoment	2,75·10 ⁻⁹	2,75·10 ⁻⁹			
Vollschritt-Winkel	18				0
Absolute Schrittwinkelgenauigkeit	±10				%
Winkelbeschleunigung, max.	363·10³				rad/s²
Resonanzfrequenz (bei Nennstrom)	75				Hz
Wärmewiderstände	4,1 / 65,3				K/W
Thermische Zeitkonstante	3,5 / 160				S
Betriebstemperaturbereich	-30 +70				°C
Wicklungstemperatur, max.	+130				°C
Wellenlagerung 1) 2)	Sinterlager	Sinterlager Kugellager, vorgespannt		annt	
	(Lagerung Code: SB)	ung Code: SB) (Lagerung Code: 2R))	
Wellenbelastung, max. zulässig:					
– für Wellendurchmesser	1	1			mm
– radial bei 5 000 min ⁻¹ (3 mm vom Lager)	0,3	3			N
– axial bei 5 000 min ⁻¹	0,2	1,5			N
– axial im Stillstand	0,2	5,8			N
Wellenspiel:					
– radial	0,015	0,012			mm
– axial	0,14	0			mm
Gehäusematerial	Aluminium, schwarz eloxiert				
Masse	3,3			g	
Magnetmaterial	NdFeB				_

Steuerung Einstellungen

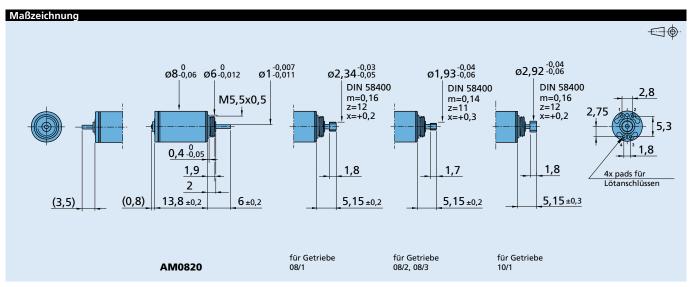
> Relevant mit 2 Phasen bestromt. Bei Steuerung mit Chopper muss der Nennstrom eingestellt und die Versorgungsspannung typischerweise 2.5x bis 5x größer als die Nennspannung sein.

Kurve gemessen mit einem Lastträgheitsmoment von 6 · 10 · 9 kgm², im Halbschritt-Betrieb für die "1 x Nennspannung" Kurve, im 1/4 Mikroschritt-betrieb für die anderen Kurven.



Spezialschmierung ist als Sonderausführung auf Anfrage erhältlich.
Zwei vorgespannte Kugellager für Vakuum / Niedrigtemperatur auf Anfrage erhältlich (Lagercode: RC).





Optionen und Anschlussinformationen								
Beispiel zur Produktkennzeichnung: AM08202R015001								
Motortyp								
Frontseitiger	Zweites	Frontseitiger Abtrieb	Anschlüsse					
Abtrieb	Wellenende	Beschreibung	Nr. Funktion					
01	00	Glatte Welle	1 Phase A +					
08	09	Ritzel für Getriebe 08/1	2 Phase A -					
10	11	Ritzel für Getriebe 10/1	3 Phase B +					
12	13	Ritzel für Getriebe 08/2, 08/3	4 Phase B -					
21	20	Welle für Spindel M1,2						
23	22	Welle für Spindel M2 - M3						
25	24	Welle für Spindel M1,6						
	40	Glatte Welle für Encoder IEP3-4096 (ein zusätzliches Motorkabel ist erforderlich)						
	41	Ritzel für Getriebe 08/1 mit Encoder IEP3-4096 (ein zusätzliches Motorkabel ist erforderlich)						
	42	Ritzel für Getriebe 10/1 mit Encoder IEP3-4096 (ein zusätzliches Motorkabel ist erforderlich)						
	43	Ritzel für Getriebe 08/2, 08/3 mit Encoder IEP3-4096 (ein zusätzliches Motorkabel ist erforderlich)						
	44	Welle für Spindel M1,2 mit Encoder IEP3-4096 (ein zusätzliches Motorkabel ist erforderlich)						
	45	Welle für Spindel M2 - M3 mit Encoder IEP3-4096 (ein zusätzliches Motorkabel ist erforderlich)						
	46	Welle für Spindel M1,6 mit Encoder IEP3-4096 (ein zusätzliches Motorkabel ist erforderlich)						

Optionen	Beschreibung
Einzellitzen	Einzellitzen PTFE, Länge 50/100/150/300 mm
Stecker	Einzellitzen PVC, Länge 50/100/150/300 mm oder Einzellitzen ETFE/PTFE, Länge 150 mm mit Stecker Molex 51021-0400

Kombinatorik								
Präzisionsgetriebe / Spindeln	Encoder	Steuerungen	Leitungen / Zubehör					
08/1 08/2 08/3 10/1 M1,2 x 0,25 x L1 M1,6 x 0,35 x L1 M2 x 0,2 x L1 M3 x 0,5 x L1 08L SL 08L HL 10L SL	IEP3-4096	MCST 3601	Detaillierte Informationen zu den Kabeloptionen sind dem Application Note AN 010 zu entnehmen, welches auf unserer FAULHABER Website zum Download bereit steht.					