

Schrittmotoren

307 mNm

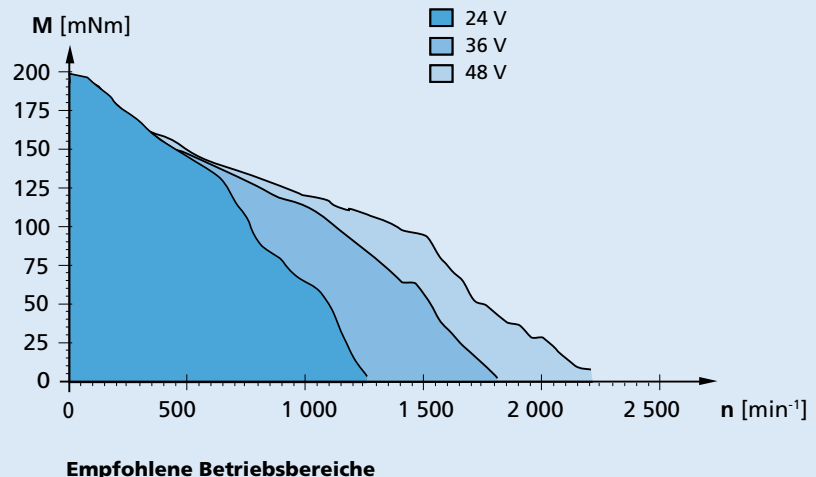
Zwei Phasen, 200 Schritte pro Umdrehung

Serie DM66200H

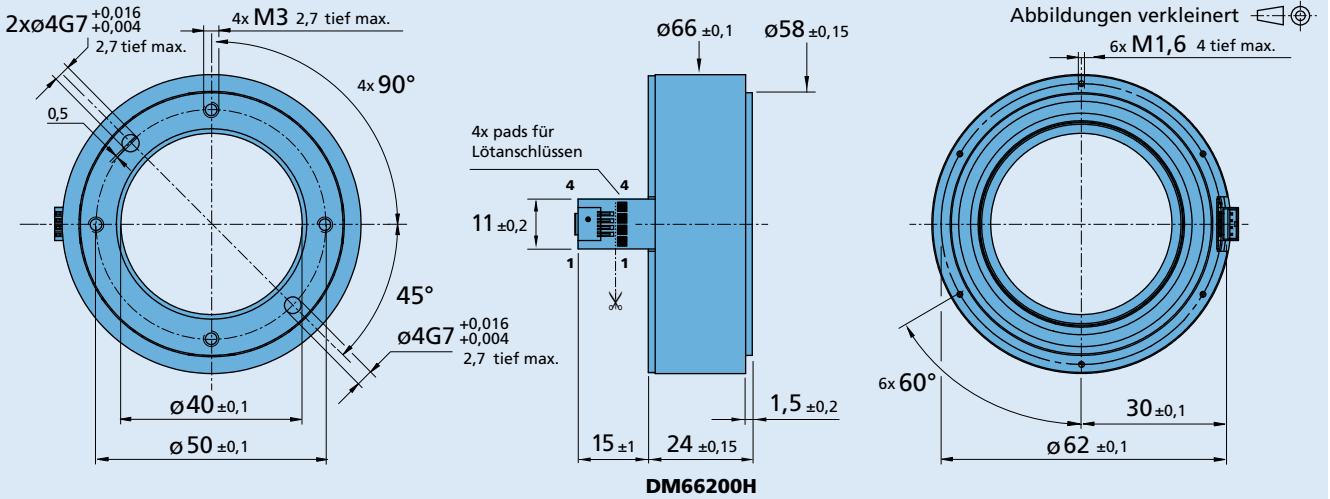
Werte bei 20°C	DM66200H	1000	
Nennstrom pro Phase (2 Phasen bestromt)		1	A
Booststrom pro Phase (2 Phasen bestromt)		2	A
Phasenwiderstand		3,8	Ω
Induktivität pro Phase (1kHz)		2,3	mH
Haltemoment (2 Phasen bestromt)		307	mNm
Haltemoment (Booststrom)		581	mNm
Stromloses Haltemoment, typ.		10	mNm
Amplitude der Gegen-EMK		4,4	V/k step/s
Elektrische Zeitkonstante	0,6		ms
Rotorträgheitsmoment	$363 \cdot 10^{-7}$		kgm ²
Vollschritt-Winkel	1,8		°
Absolute Schrittwinkelgenauigkeit	± 5		%
Winkelbeschleunigung, max.	$16 \cdot 10^3$		rad/s ²
Resonanzfrequenz (bei Nennstrom)	15		Hz
Wärmewiderstände	1,4 / 6,9		K/W
Thermische Zeitkonstante	16 / 1 000		s
Betriebstemperaturbereich	-30 ... +70		°C
Wicklungstemperatur, max.	+130		°C
Wellenlagerung	ein Kugellager, vorgespannt (Lagerung Code: 1R)		
Wellenbelastung, max. zulässig:			
– radial bei 2 000 min ⁻¹	300		N
– axial bei 2 000 min ⁻¹	100		N
– axial im Stillstand	700		N
Wellenspiel:			
– radial	0,015		mm
– axial	0		mm
Gehäusematerial	Aluminium, schwarz eloxiert		
Masse	218		g
Magnetmaterial	NdFeB		

Steuerung Einstellungen

Die Kurve wurde gemessen mit einem Lastträgheitsmoment von $396 \cdot 10^{-7}$ kgm² auf dem DM66200H Motor mit einem ISCM8005-Controller im sin/cos Steuermodus, 256 Mikroschritte für Vollschritt und einem Spitzenstrom von 1,41A.



Maßzeichnung



Optionen und Anschlussinformationen

Beispiel zur Produktkennzeichnung: **DM66200H1R100001**

Motortyp	Beschreibung	Anschlüsse	
		Nr.	Funktion
01	Motor mit standard Flexprint	1	Phase A +
02	Motor mit 160 mm Kabel	2	Phase A -
11	Motor mit standard Flexprint und Montageflansch	3	Phase B +
12	Motor mit 160 mm Kabel und Montageflansch	4	Phase B -
		Standard Kabel Flexprint PCB Biegeradius min. 3mm Molex 874380443	
		Passender Stecker Molex 87439-0400	

Kombinatorik

Präzisionsgetriebe / Spindeln	Encoder	Steuerungen	Leitungen / Zubehör
		MCST 3601	