

Datenblatt 2-Phasen Schrittmotor, PMSM-BP3624-10

1. Hauptcharakteristiken

Parameter	Einheiten	Werte
Dimensionen (D x L)	[mm]	36.0 x 22.0
Schrittwinkel	[°]	15
Wicklungswiderstand	[Ω/Ph]	10.0
Haltemoment	[cNm]	1.3
Max. el. Leistung/Ph	[W]	2.0
Betriebsspannung, 100%ED	[V]	4.5
T _{amb} Betrieb	[°C]	-10...+40
T _{amb} Lagerung	[°C]	-20...+60
Gewicht	[g]	90.0



Abb.1

2. Applikationsbeispiele:

- Einsatz mit Encoder bei hohen Anforderungen für die Positioniergenauigkeit
- Sehr leiser Antrieb für Laufwerke mit hohen Gleichlaufanforderungen
- Klappenantrieb für die Klimaregelung
- Leise Pumpen
- Antrieb für vibrationsarme Teleskope
- Medizinalanwendungen, Motor ist autoklavierbar

3. Motoranschluss Buchse 4-polig

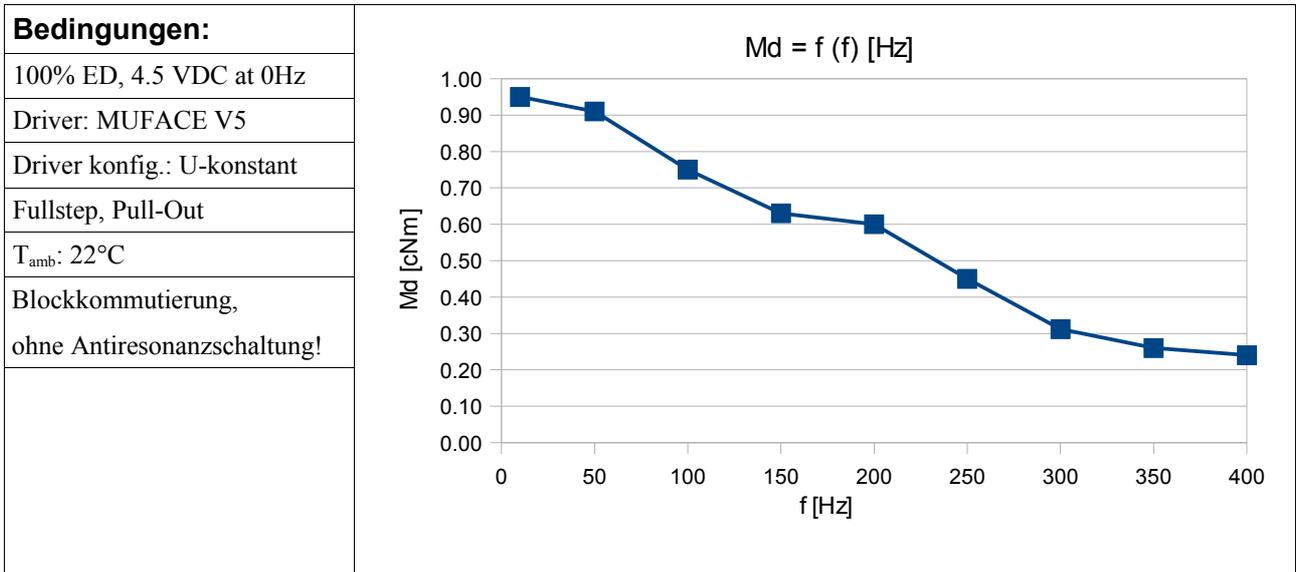
Pin-Nr	Motoranschlüsse	Kabelfarbe	Flachbandkabellänge: 200mm
1	Phase 1A	Braun	Kabelbuchse: Molex Nr 22-01-2045 Raster: 2.54mm, Crimp
2	Phase 1B	Rot	
3	Phase 2A	Orange	
4	Phase 2B	Gelb	

Für die zukünftige Ausführung haben wir Flexcable mit 200mm Länge vorgesehen, die Abb. 1 zeigt daher die Flachkabelanschlusslitzen für eine spezifische Anwendung.

4. Drehmomente

Die Drehmomentmessungen beziehen sich auf die ersten Prototypen, das Diagramm 1 zeigt daher auch erst die Drehmomentresultate bei Start-Stop Betrieb (Pull-In). Messungen bei Pull-Out (erweiterter Drehzahlbereich mit PWM-Chopper Driver) mit Beschleunigungsrampen und Antiresonanzbetrieb werden folgen. Die Lagerung besteht aus geräuschgeprüften Kugellager, die Rotorachse ist zur zusätzlichen Lärmverminderung radial speziell vorgespannt.

4. 1 Drehmomente für die Ausführung mit 10Ω Wicklung



5. Massbild

