

Schrittmotoren

6,0 mNm

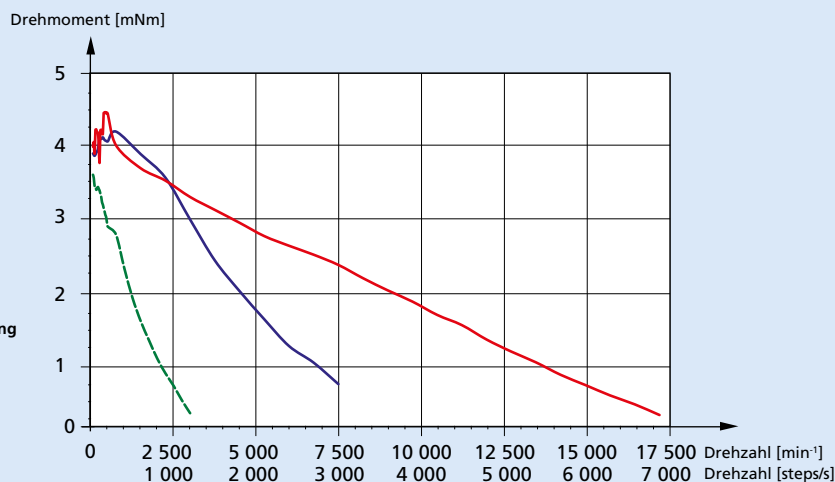
Zwei Phasen, 24 Schritte pro Umdrehung
PRECiStep® Technologie

AM1524-ww-ee

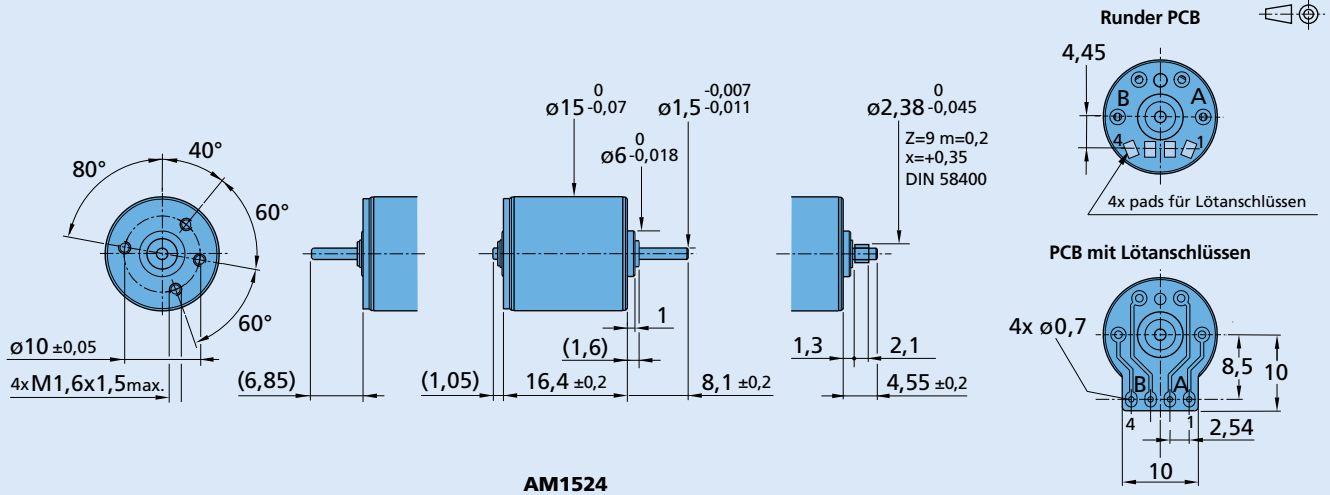
	ww =		A-0,45-3,6		A-0,25-12,5		V-6-35		V-12-150		Treibermodus
	Strom	Spannung	Strom	Spannung	Strom	Spannung	Strom	Spannung	Strom	Spannung	
1 Nennstrom pro Phase (2 Phasen bestromt) ¹⁾	0,45	–	0,25	–	0,15	–	0,075	–	–	–	A
2 Nennspannung pro Phase (2 Phasen bestromt) ¹⁾	–	2	–	3,5	–	6	–	12	–	–	V DC
3 Phasenwiderstand (bei 20°C)		3,6		12,5		35		138		–	Ω
4 Induktivität pro Phase (1kHz)		1,9		6,3		16,5		70,6		–	mH
5 Amplitude der Gegen-EMK		2,4		4,4		7,2		14,7		–	V/k Schritt/s
6 Haltemoment (2 Phasen bestromt)		6,0		–		–		–		–	mNm
7 Haltemoment (zweifacher Nennstrom)		10		–		–		–		–	mNm
8 Vollschritt-Winkel		15		–		–		–		–	Grad
9 Absolute Schrittwinkelgenauigkeit ¹⁾		± 10		–		–		–		–	% Vollschritt
10 Stromloses Haltemoment, max.		0,9		–		–		–		–	mNm
11 Rotorträgheitsmoment		45		–		–		–		–	·10 ⁻⁹ kgm ²
12 Resonanzfrequenz (bei Nennstrom)		120		–		–		–		–	Hz
13 Elektrische Zeitkonstante		0,5		–		–		–		–	ms
14 Betriebstemperaturbereich		–35 ... +70		–		–		–		–	°C
15 Maximal zulässige Wicklungstemperatur		130		–		–		–		–	°C
16 Wärmewiderstand	<i>R_{th1} / R_{th2}</i>	12,9 / 31,6		–		–		–		–	°C/W
17 Thermische Zeitkonstante	<i>τ_{w1} / τ_{w2}</i>	6 / 350		–		–		–		–	s
18 Wellenlagerung		Sinterlager (Standard)		–		–		Kugellager, vorgespannt (Sonderausführung)		–	
19 Wellenbelastung, max. zulässig:				–		–				–	
– radial (3 mm vom Lager)		0,5		–		–		6,0		–	N
– axial		0,5		–		–		2,0		–	N
20 Wellenspiel, max.:				–		–				–	
– radial (0,2N)		15		–		–		12		–	µm
– axial (0,2N)		150		–		–		–0		–	µm
21 Masse		12		–		–		–		–	g

¹⁾ Relevant mit 2 Phasen bestromt. Bei Steuerung mit Chopper muss der Nennstrom eingestellt und die Versorgungsspannung typischerweise 3x bis 5x grösser als die Nennspannung sein.

²⁾ Kurve gemessen mit einem Lastträgheitsmoment von 50 · 10⁻⁹ kgm², im Halbschritt-Betrieb für die "1 x Nennspannung" Kurve, im 1/4 Mikroschrittbetrieb für die anderen Kurven.



Maßzeichnung



Kombinationen

Steuerungen	Encoder	Kabel	Präzisionsgetriebe / Spindeln
MCST3601	Auf Anfrage erhältlich	Liste auf Anfrage erhältlich	15A 15/5(S) 15/8* 15/10 16/7 17/1
			Spindeln M2 - M3

* Spielfreie Präzisionsgetriebe

Bestellinformation

Beispiel: **AM1524-2R-V-6-35-57**

Motortyp	Lagerung (rr)	Wicklung (www)	Motorausführung (ee)		
AM = Designkonzeption 15 = Motordurchmesser (mm) 24 = Schritte pro Umdrehung AM1524	Sonderausführung Spezielschmierung - (Sinterlager) -2R (2 Kugellager)	-V-6-35 -V-12-150 -A-0,25-12,5 -A-0,45-3,6	Nur Frontseitiger Abtrieb	Mit doppeltem Wellenende	Frontseitiger Abtrieb
		-05 (PCB mit Lötanschlüssen) -07 (PCB mit Lötanschlüssen) -72 (PCB mit Lötanschlüssen) -23 (PCB mit Lötanschlüssen)	-55 (Runder PCB) -57 (Runder PCB) -70 (Runder PCB) -83 (Runder PCB)	-54 (Runder PCB) -56 (Runder PCB) -71 (Runder PCB) -82 (Runder PCB)	Glatte Welle, L=8,1 mm für 15/10, 16/7, 17/1, M3 Ritzel 15/5(S), 15/8 Glatte Welle, L=4,3 mm für Getriebe 15A Glatte Welle für Spindel M2 Glatte Welle, L=8,1 mm für 15/10, 16/7, 17/1, M3 Ritzel 15/5(S), 15/8 Glatte Welle, L=4,3 mm für Getriebe 15A Glatte Welle für Spindel M2
			-04-0904 -06-0904 -73-0904		Dasselbe -04 und für Encoder Dasselbe -06 und für Encoder Dasselbe -73 und für Encoder