Moteurs pas à pas

➜ 48 pas/tour - Ø 65 mm

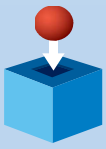
- 48 pas/tour (7°5)
- Puissance absorbée : 12,5 W
- 2 ou 4 phases



Caractéristiques

			2 phases	4 phases
Type			82 940 0	82 940 0
Nombre de phases			2	4
Commande électronique utilisée			Bipolaire	Unipolaire
Résistance par phase (Ω)	**Intensité par phase (A)**	**Tension aux bornes du moteur (V)**		
5,2	1,1	5,7	●	
26,7	0,48	12,7	82 940 002	
7,4	0,9	6,7		82 940 015
26,7	0,48	12,7		●
Caractéristiques générales				
Puissance absorbée (W)			12,5	12,5
Couple de maintien (mN.m)			300	240
Angle de pas (°)			7,5	7,5
Précision de positionnement (mm)			5	5
Inertie du rotor (gcm²)			180	180
Couple de détente maxi (mN.m)			16	16
Température maxi du bobinage (°C)			120	120
Température de stockage (°C)			-40 → +80	-40 → +80
Résistance thermique bobinage-air ambiant (°C/W)			5,6	5,6
Résistance d'isolement (à 500 Vcc) (MΩ) selon normes NFC 51200			> 10^3	> 10^3
Tension d'isolement (50 Hz, 1 minute) (V) selon normes NFC 51200			> 600	> 600
Longueur des fils (mm)			250	250
Masse (g)			540	540
Degré de protection			IP 40	IP 40

Produits à la demande, nous consulter



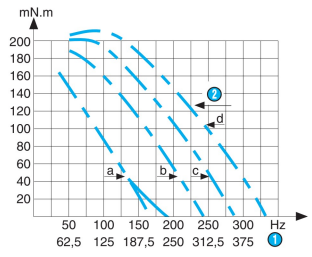
- Axe de sortie spécial
- Bobines spéciales
- Longueur de câble spécifique
- Connecteurs spéciaux

Pour passer commande, voir page 13

Courbes

Courbes limites en arrêt démarrage et d'entraînement

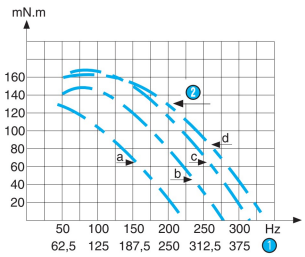
2 phases



1 tr/min
2 Arrêt démarrage

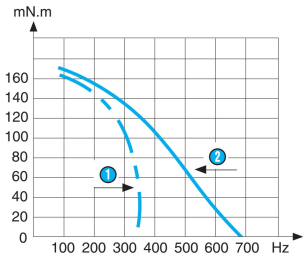
Courbes limites en arrêt démarrage et d'entraînement

4 phases



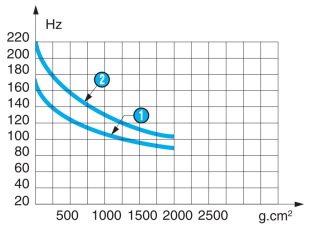
1 tr/min
2 Arrêt démarrage

Courbes limites d'arrêt-démarrage et entraînement à I constant (PBL 3717) pour moteur 2 phases 5,2 ohms. Couple de maintien 240 mN.m. Intensité par phase 0,55 A



1 Arrêt démarrage
2 Courbes limites d'entraînement

Courbes fréquence limite d'arrêt-démarrage en fonction de l'inertie extérieure entraînée à couple antagoniste nul. Mesure à U constant.



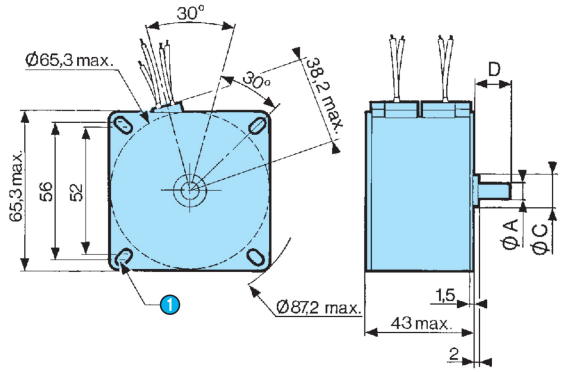
1 2 phases
2 4 phases

Inertie de la chaîne de mesure : 20,5 g.cm²

a = commande à tension constante avec Rs (Résistance série) = 0
b = commande à tension constante avec Rs (Résistance série) = R moteur
c = commande à tension constante avec Rs (Résistance série) = 2 R moteur
d = commande à tension constante avec Rs (Résistance série) = 3 R moteur

Les mesures sont faites en pas entiers, 2 phases alimentées

Encombrements



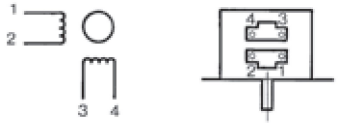
Version axe	Ø A	Ø C	D
Version 1	**6 $^{0}_{-0,008}$**	**12 $^{0}_{-0,05}$**	**15**
Version 2	6,35 $^{0}_{-0,01}$	12,7 $^{0}_{-0,05}$	15
Version 3	6,35 $^{0}_{-0,01}$	14 $^{0}_{-0,05}$	15

1 4 trous de fixation oblongs larg. 4,2

Branchement

2 phases

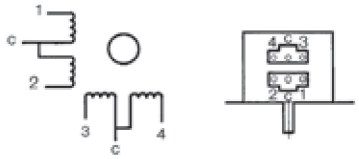
		1	2	3	4
1	1	-	+	-	+
	2	-	+	+	-
	3	+	-	+	-
	4	+	-	-	+
	5	-	+	-	+



1 Pas
Séquence d'excitation pour rotation sens horaire (vue côté axe)

4 phases

		1	2	3	4
1	1	-		-	
	2	-			-
	3		-		-
	4		-	-	
	5	-		-	



1 Pas
Séquence d'excitation pour rotation sens horaire : 2 phases alimentées (vue côté axe, face avant)