

商品描述/产品说明

产品说明

规格：

双相高扭矩步进电机，结构尺寸 NEMA 17、NEMA 23 和 NEMA 34，带扁平轴端（D 轴）。1.8° 步距角（整步），带集成定位控制系统。

提示：

带集成定位控制系统的步进电机。由步进电机和智能控制系统构成的组合单元。可在电流强度减小且无接近开关的组块上进行参考运行。集成旋转监控装置。动态切换步进触发带来的安静运行。

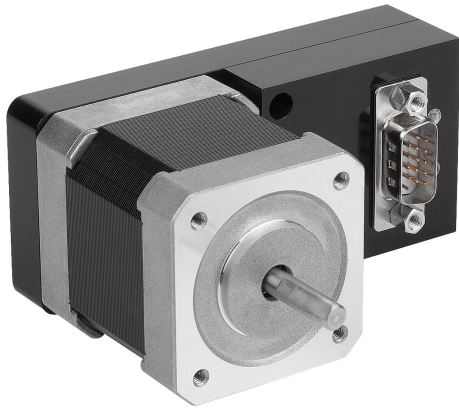
通过简单的 I/O 接口进行控制，可配置和调用 31 个位置。

可通过软件快速和简单地对控制系统进行参数设置。用于编程定位控制系统的软件和手册可免费下载。

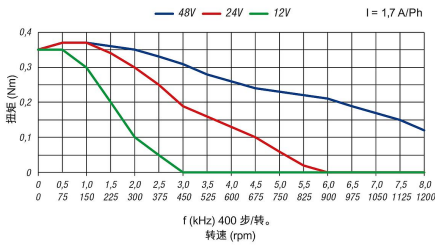
仅通过保持转矩不足以选出正确的电机，因为电机的转矩会随转速降低。因此，如需选择正确的电机，则必须根据转矩曲线来确定电机。

温度范围：

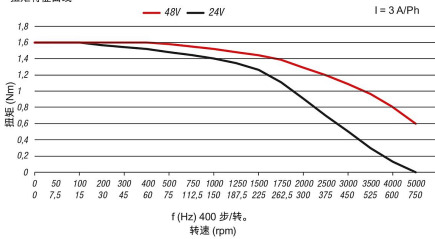
0 °C 至 +50 °C



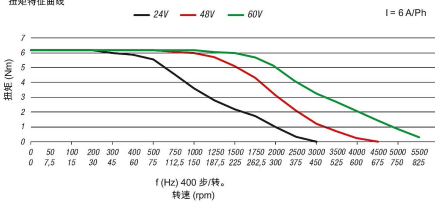
85000-10-170043
扭矩特征曲线



85000-10-230200
扭矩特征曲线



85000-10-340820
扭矩特征曲线



85000-10-170043
85000-10-230200

引脚	数字 I/O-BAC	
1	电机供电 +24 V 至 +48 V DC	
2	控制电压供电 +24 V 至 +36 V DC	
3	GND	
4	输出“就绪” (RDY)	
5	输出“电机停止” (MOST)	
6	输入“启动”或“节拍”	
7	输入端 E5，或方向，或基准点或模拟值	
8	输入 1 (二进制 0)	
9	输入 2 (二进制 1)	
10	输入 3 (二进制 2)	
11	输入 4 (二进制 3)	
12	???	
13	TxD	
14	RxD	
15	n.c.	

商品描述/产品说明

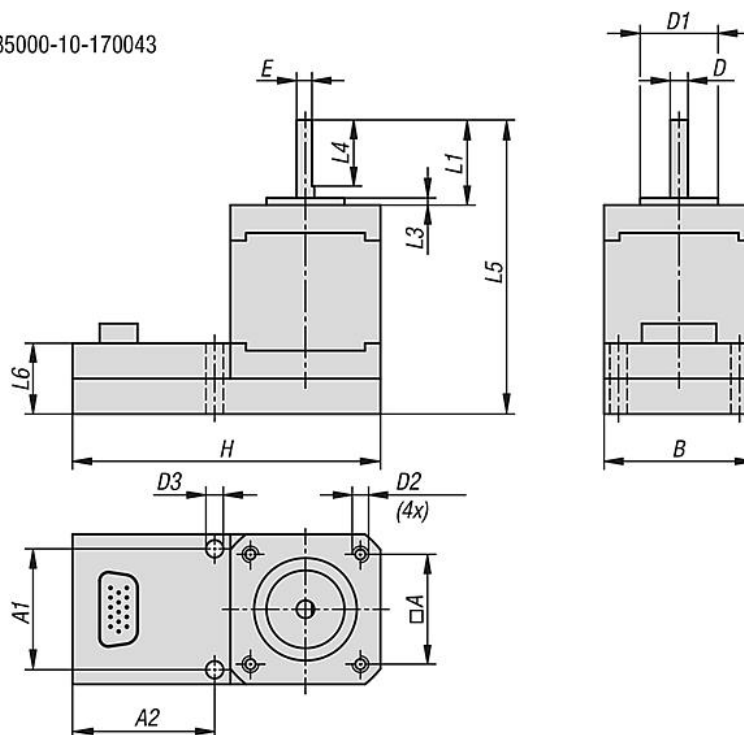
85000-10-340820

引脚	???
1	???
2	n.c.
3	???
4	GND
5	输出“电机停止” (MOST)
6	输出“就绪” (RDY)
7	输入“启动”或“节拍”
8	n.c.
9	输入端 E5，或方向，或 基准点或模拟值
10	n.c.
11	n.c.
12	输入 1 (二进制 0)
13	输入 2 (二进制 1)
14	输入 3 (二进制 2)
15	输入 4 (二进制 3)
16	n.c.

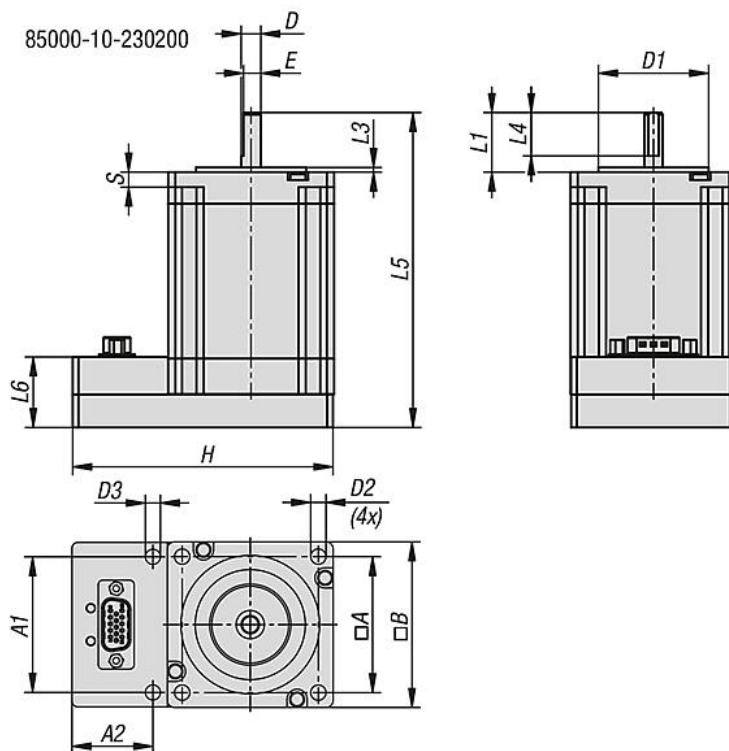


图纸

85000-10-170043

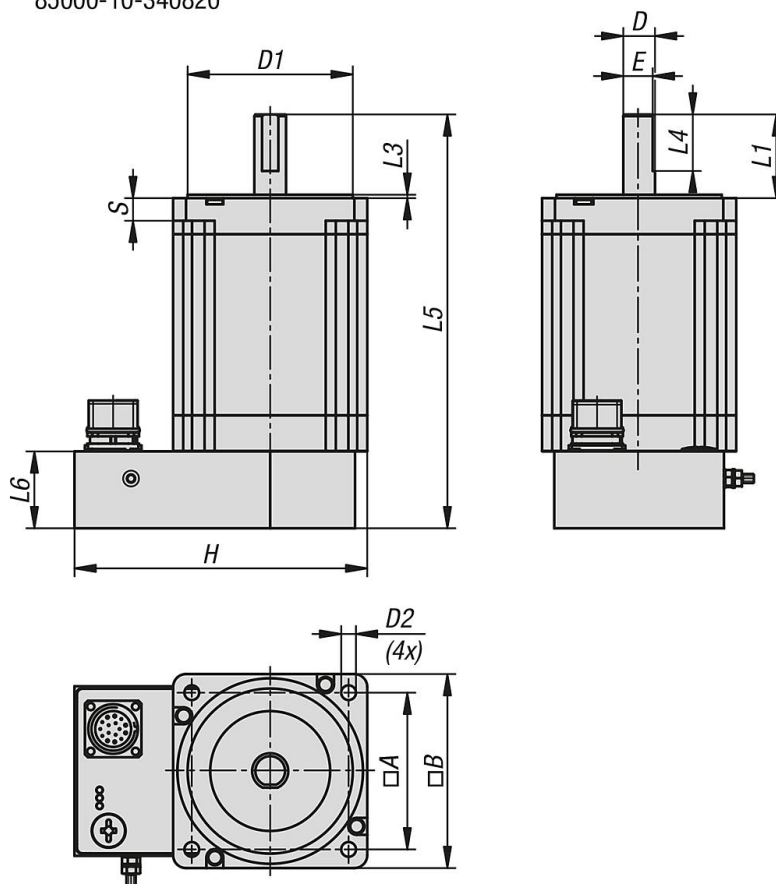


85000-10-230200



图纸

85000-10-340820



商品概述

订货号	名称
85000-10-170043	步进电机
85000-10-230200	步进电机
85000-10-340820	步进电机

订货号	尺寸	A	A1	A2	B	D	D1	D2	D3	E	H	L1	L3	L4	L5	L6	S	控制电压 VDC	电机电压 VDC
85000-10-170043	NEMA 17	31	33	43,5	42	5	22	M03x4,5	5,2	4,5	90	20	2	15	78	24	-	+24 - +36	+24 - +48
85000-10-230200	NEMA 23	47,14	47	28	57,4	6,35	38,1	4,5	5,2	5,8	90	20,6	1,6	15	109	24,4	5	+24 - +36	+24 - +48
85000-10-340820	NEMA 34	69,6	-	-	86	14	73	6,5	-	13	129,2	37	1,6	25	183	34	9	+24 - +36	+24 - +60

订货号	保持转矩 Nm	相电流 A	惯性矩 kgcm ²	接口
85000-10-170043	0,43	最多 1,7 级可调节	0,068	数字式 I/O-BAC, 时钟/方向 BAC
85000-10-230200	2	最多 3 级可调节	0,39	数字式 I/O-BAC, 时钟/方向 BAC
85000-10-340820	8,2	最多 6,3 级可调节	3,6	数字式 I/O 或时钟/方向

订货号	电流降低	输入	输出	步进分辨率	编码器
85000-10-170043	可调节	6 (+24 - +36 V DC)	2 (+24 V DC)	1/8, 1/4, 1/2, 1/1	集成式位置监测
85000-10-230200	可调节	6 (+24 - +36 V DC)	2 (+24 V DC)	1/8, 1/4, 1/2, 1/1	集成式位置监测
85000-10-340820	可调节	6 (+24 - +36 V DC)	2 (+24 V DC)	1/8, 1/4, 1/2, 1/1	集成式位置监测

