



## Schrittmotor Serie Nema23 SM23H2.x00L bzw. SM23H2.xODO

Schrittmotor mit Litzenanschluß oder mit Drehgeber im Mini-Gehäuse

### Allgemeine Technische Daten

Baugröße		SM23H2.2Oxx	SM23H2.3Oxx	SM23H2.3Oxx42	
Haltemoment	[Nm]	1,17	1,75	1,75	
Anzahl Litzen		4	4	4	
Phasenstrom	[A]	2,8	2,8	4,2	
Phasenwiderstand	[Ohm]	0,9	1,13	0,5	
Induktivität	[mH]	2,5	3,6	1,6	
Trägheitsmoment	[kgcm <sup>2</sup> ]	0,3	0,48	0,48	
Umgebungstemperatur	[°C]	-10 ... +50	-10 ... +50	-10...+50	
Schrittauflösung Vollschritt	[°]	1,8	1,8	1,8	
Gewicht	[kg]	0,8	1	1	

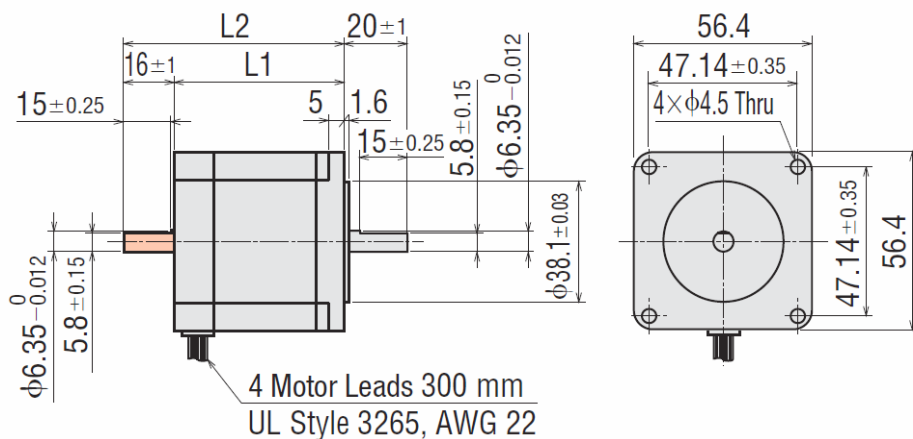
Encoder:(Optional) Achtung zusätzliches Gehäuse,siehe Maßblatt mit Encoder

	Inkremental Encoder	Pin	Motoranschluss 9pol Sub-D Stecker / Pin 3 codiert	Encoderanschluss 9pol Sub-D Stecker / Pin 7 codiert
Betriebsspannung:	5VDC	1	Phase 1/1	GND
Auflösung:	100 (Flanken/Umdrehung)	2	Phase 1/1	A
Line Treiber	RS422	3	Codiert	/A
		4	Phase 1/2	B
		5	Phase 1/2	/B
		6	Phase 2/1	+5V
		7	Phase 2/1	Kodierung
		8	Phase 2/2	-
		9	Phase 2/2	-

### Weitere Informationen Inkrementalencoder

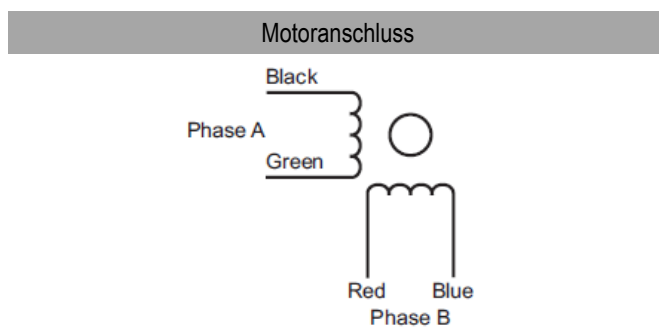
Beim Standarddrehgeber der Colibri-Antriebe handelt es sich um einen magnetischen Inkrementalencoder mit 25 Magnetdipolen in einer Spur. Durch das versetzte Erfassen dieser Dipole werden damit 2 um 90° versetzte A/B Signale gewonnen. Durch die Flankenbewertung dieser Signale erhält man somit eine Auflösung von 100 Impulsen pro Umdrehung. Für die Verarbeitung dieser Signale mit anderen Steuerungen ist der Motor mit einem Klemmkasten sowie RS422 Signalen für die beiden A/B Signale lieferbar. Bei Auswertung über einen Quadraturdecoder erhält man dann 100 Zählimpulse pro Umdrehung. Die Umsetzung auf RS422 Signale dient der Verbesserung der Störsicherheit. RS422 Signale können von den meisten Steuerungen eingelesen werden. Die Anschlussbezeichnung A und /A sowie B und /B befinden sich auf der Anschlussplatine. Die Platine benötigt außerdem eine 5V Versorgungsspannung. Diese Spannung wird normalerweise von der angeschlossenen Steuerung zur Verfügung gestellt.

Maßblatt Litzenanschluß

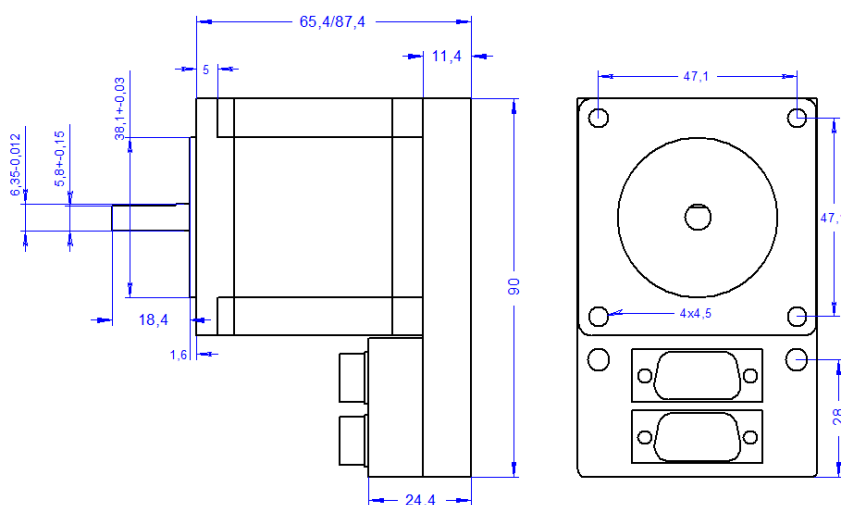


- These dimensions are for double shaft models.  
For single shaft models, ignore the shaft in the shaded  areas.

Länge	L1
SM23H2.200L	54 mm
SM23H2.300L	76 mm



Maßblatt mit Encoder

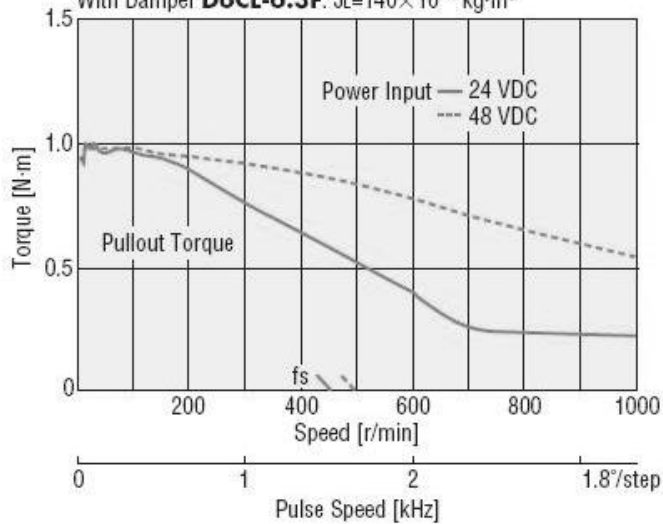


Drehmomentkennlinien

**SM23H2.200L oder SM23H2.20DO**

**Bipolar (Parallel)**

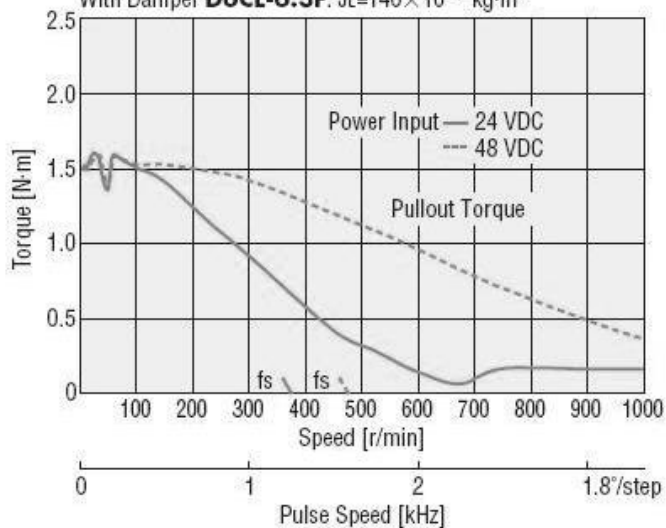
Bipolar Constant Current Driver  
Current: 2.8 A/Phase (Bipolar Parallel)  
With Damper **D6CL-6.3F**:  $J_L=140 \times 10^{-7} \text{ kg}\cdot\text{m}^2$



**SM23H2.300L oder SM23H2.30DO**

**Bipolar (Parallel)**

Bipolar Constant Current Driver  
Current: 2.8 A/Phase (Bipolar Parallel)  
With Damper **D6CL-6.3F**:  $J_L=140 \times 10^{-7} \text{ kg}\cdot\text{m}^2$



SM23H2.3.O0L42 oder SM23H2.3.ODO42

