



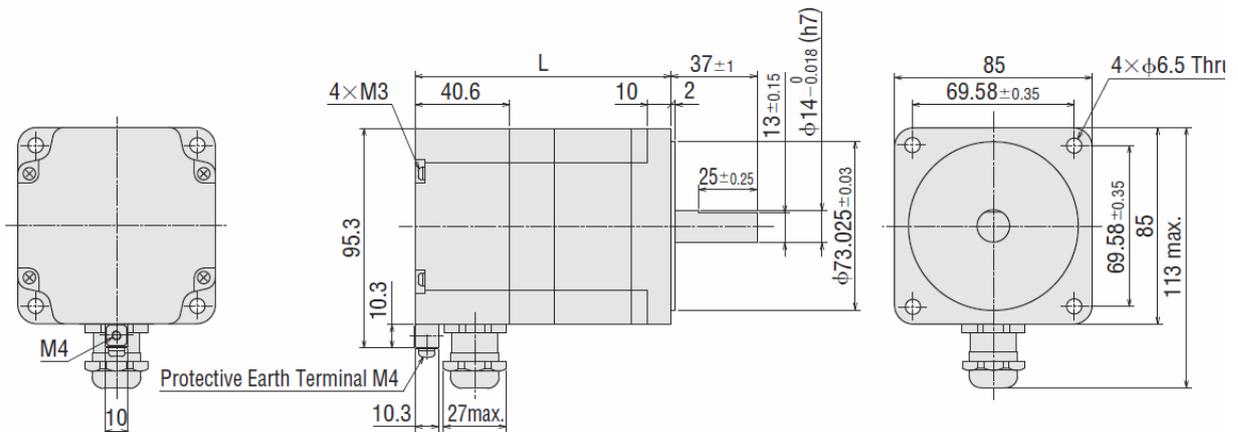
**Schrittmotor Serie Nema34
SM34H6.x00IK**

Schrittmotor mit Klemmkasten

Allgemeine Technische Daten

Baugröße		SM34H6.100IK	SM34H6.200IK	SM34H6.300IK
Haltemoment	[Nm]	3,1	6,2	9,3
Phasenstrom	[A]	6,3	6,3	5,6
Phasenwiderstand	[Ohm]	0,24	0,33	0,49
Induktivität	[mH]	1,5	2,5	4,2
Trägheitsmoment	[kgcm ²]	1,4	2,7	4
Umgebungstemperatur	[°C]	-10 ... +50	-10 ... +50	-10...+50
Schrittauflösung Vollschritt	[°]	1,8	1,8	1,8
Gewicht	[kg]	2,1	3,2	4,3

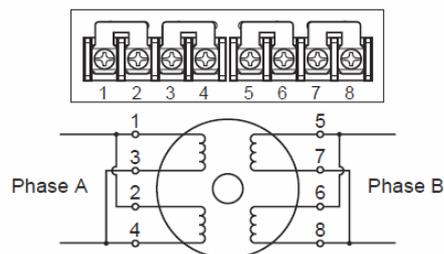
Maßblatt



Länge	L1
SM34H6.100IK	110 mm
SM34H6.200IK	140 mm
SM34H6.300IK	170 mm

Motoranschluss

- Parallel bipolar connection
- Connect the supplied shorting bars (four pieces) as shown in the figure:

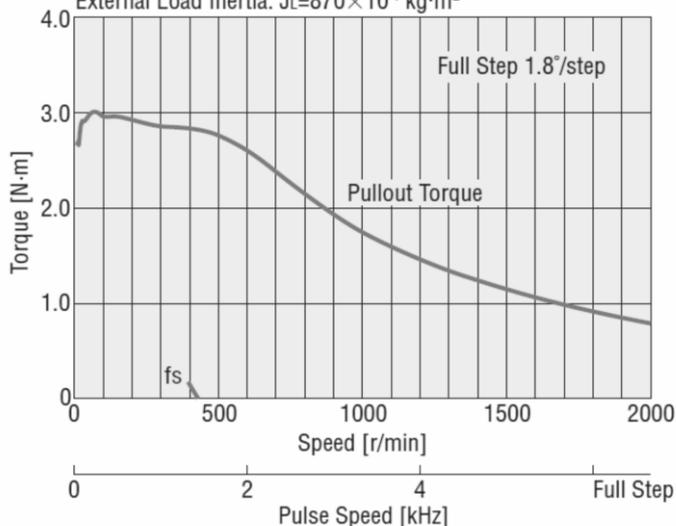


Drehmomentkennlinien

SM34H6.100IK

Bipolar (Parallel)

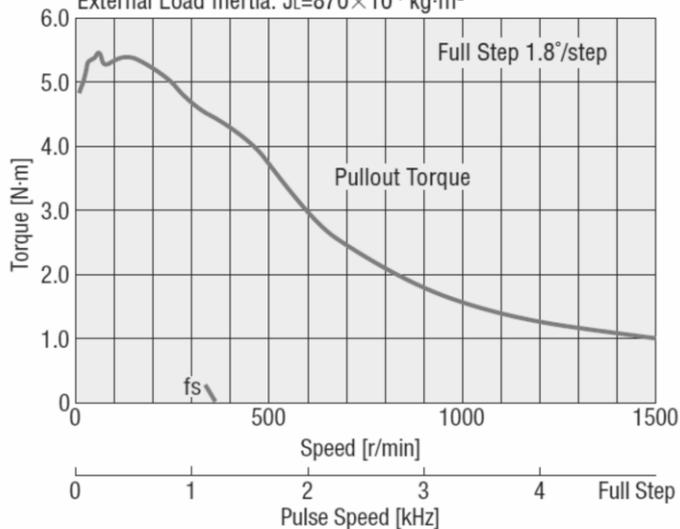
Constant Current Driver Power Supply Voltage: 60 VDC
 Current: 6.3 A/Phase (At 2-phase excitation)
 External Load Inertia: $J_L=870 \times 10^{-7} \text{ kg} \cdot \text{m}^2$



SM34H6.200IK

Bipolar (Parallel)

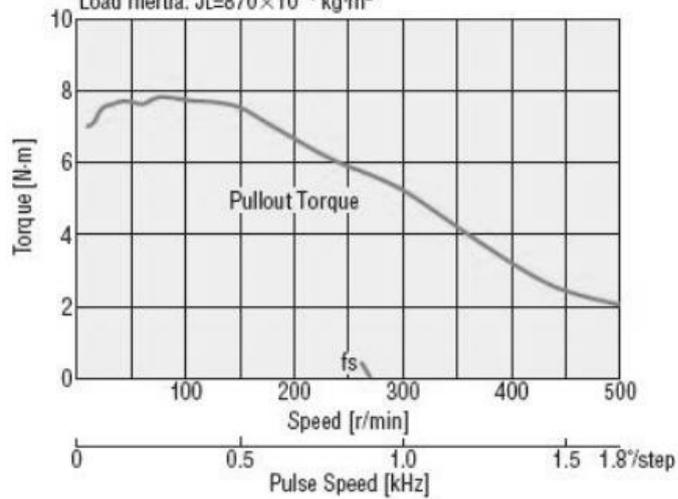
Constant Current Driver Power Supply Voltage: 60 VDC
 Current: 6.3 A/Phase (At 2-phase excitation)
 External Load Inertia: $J_L=870 \times 10^{-7} \text{ kg} \cdot \text{m}^2$



SM34H6.300IK

Bipolar (Parallel)

Bipolar Constant Current Driver Power Input: 60 VDC
 Current: 5.6 A/Phase (Bipolar Parallel)
 Load Inertia: $J_L=870 \times 10^{-7} \text{ kg}\cdot\text{m}^2$



Optional mit Encoder



Encoder: Optional				
Betriebsspannung:	[VDC]	5		
Auflösung	[Flanken / Umdrehung]	100		
Line Treiber		RS422		

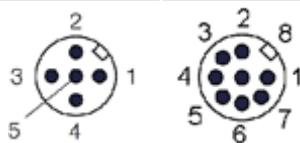
Weitere Informationen zum Inkrementalgeber

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.

In dieser Variante ist der Motor mit M12 Steckern ausgestattet:

Pinbelegung M12 Stecker

Pin	Motor bipolar M12 5-polig Stecker	Dregeberanschluß M12 8-polig Stecker	
-----	-----------------------------------	--------------------------------------	--



1	A/	A	
2	A	A/	

3	B	B	
4	B/	B/	
5	PE	GND 5V	
6	-	-	
7	-	-	
8	-	5V DC	
Gehäuse	Schirmung	Schirmung	