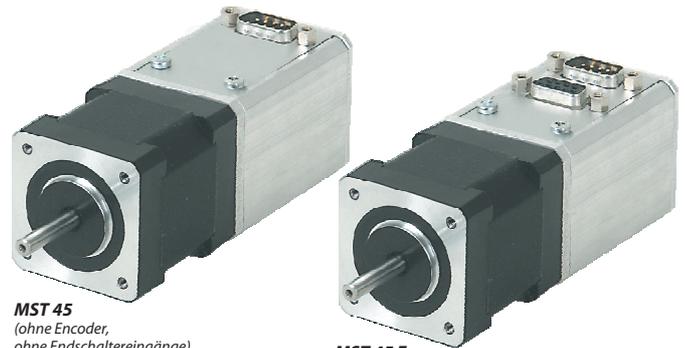


Merkmale der isel-Schrittmotor-Module MST xx (E)

- komplett anschlussfertigtes Schrittmotor-Modul
- optimiert für den Einsatz in Positioniersteuerungen
- optimales Verhältnis von Drehmoment und Baugröße
- kleiner Schrittwinkelfehler, nicht kumulativ

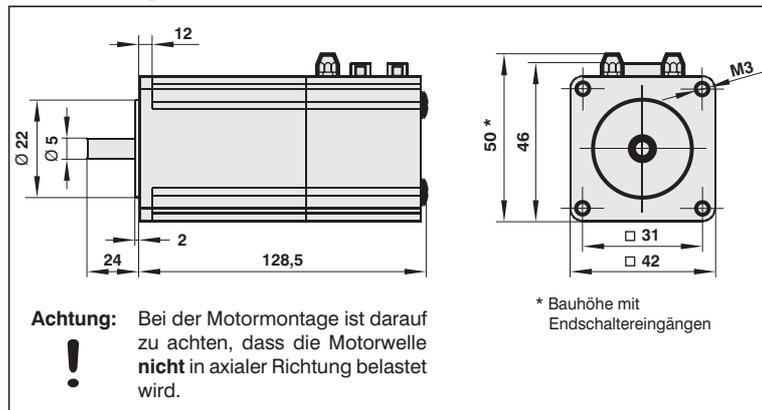
Lieferoption: - 2 Endschaltereingänge



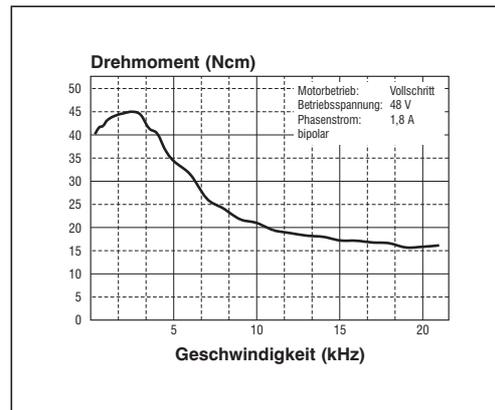
MST 45
(ohne Encoder,
ohne Endschaltereingänge)

MST 45 E
(mit Encoder,
ohne Endschaltereingänge)

Abmessungen



Drehmomentkurve



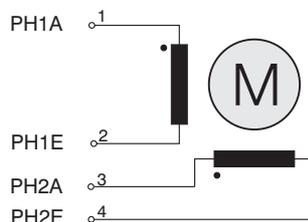
Anschlussbelegung Motor / Encoder

Motor (SUBD9-Stecker)

Pin	Signal
1	Motor-Phase PH1A (Phase 1 Anfang)
2	Motor-Phase PH1E (Phase 1 Ende)
3	Motor-Phase PH2A (Phase 2 Anfang)
4	Motor-Phase PH2E (Phase 2 Ende)

5	Option: +24 V
6	-
7	Option: Endlagenschalter END 2
8	Option: GND 24 V
9	Option: Endlagenschalter END 1

Gehäuse	Schirm
---------	--------

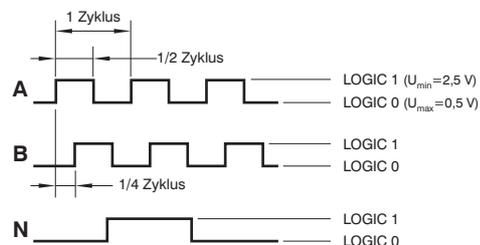
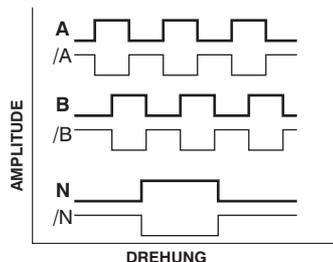


Achtung: Im Gegensatz zu anderen isel-Schrittmotor-Modulen (MST 150, MST 150 E, MST 600, MST 600 E) ist am Motor MST 45 (MST 45 E) konstruktionsbedingt **keine** Umschaltung zwischen seriellen- und parallelen Betrieb möglich. Es dürfen daher keine Änderungen an der Kodierungsplatte im Motormodul vorgenommen werden.



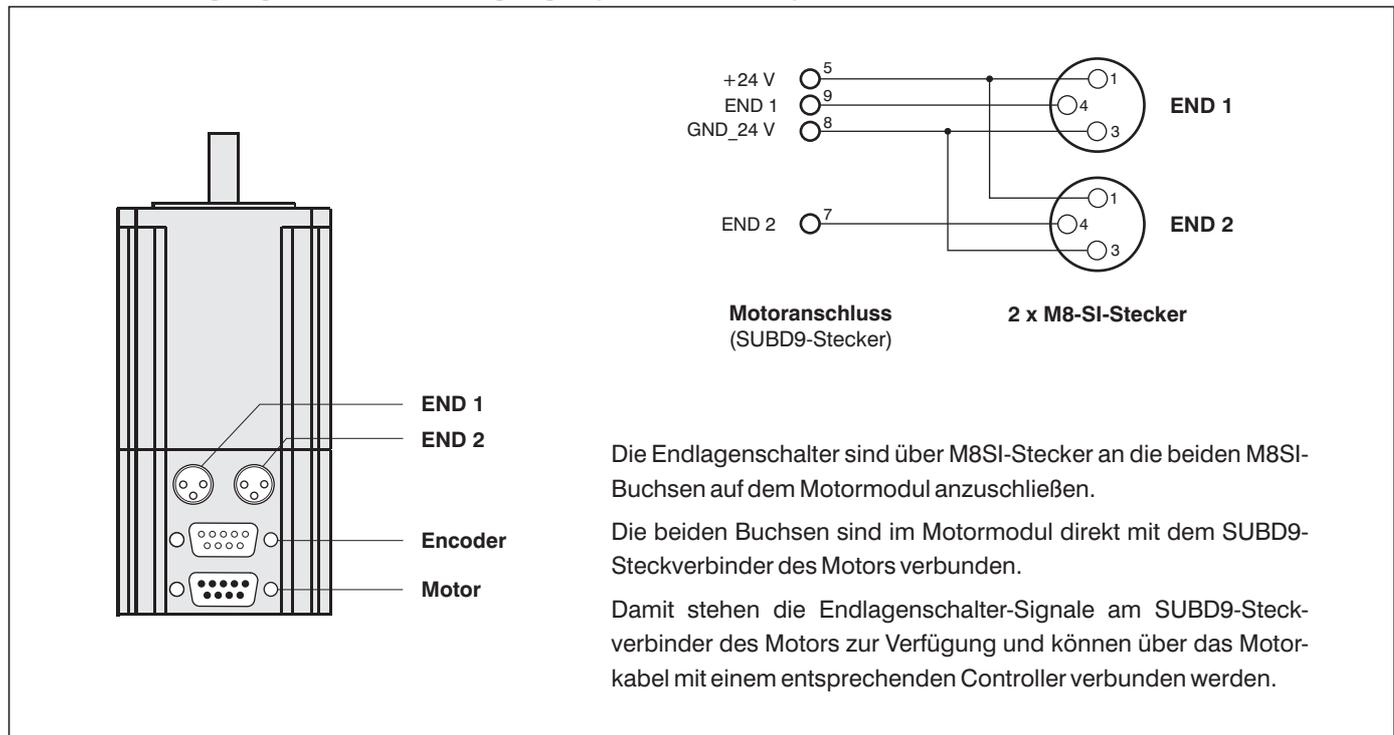
Encoder (SUBD9-Buchse)

Pin	Signal
1	+5V
2	A
3	B
4	N
5	nicht belegt
6	GND
7	/A
8	/B
9	/N



Achtung: Bei der Ausführung der Schirmung ist zu beachten, dass die SUBD-Gehäuse leitend mit dem Motormodul verbunden sind. Zur Minimierung von Störungen kann es in Abhängigkeit der konkreten Applikation sinnvoll sein, den Schirm des ankommenden Encoderkabels nicht mit dem Steckverbindergehäuse zu verbinden.

Anschlussbelegung Endschaltereingänge (END 1 / END 2)



Technische Daten

Motor

Bezeichnung	Artikelnummer	Encoder Inkr. / Umdr.	Halte- moment Nm	Phasen- strom A	Spannung V	Wicklungs- widerstand Ω	Induktivität (bei 1 kHz) mH	Schritt- winkel $^\circ$	Schrittwinkel- genauigkeit %	Schutzart
MST 45	470481 2100	-	0,4	1,8	3,20	1,75 (bei 25°C)	3 ($\pm 20\%$)	1,8	± 5 (nicht akku- mulierend)	IP20 (A-Seite)
MST 45 E	470481 2200	2.000								
Bezeichnung	max. Spannung an der Wicklung V	Eigenträgheits- moment $\text{kgm}^2 \cdot 10^{-3}$	Isolations- widerstand Ω	Isolations- klasse	Betriebs- Temperatur $^\circ\text{C}$	maximale Motortemperatur $^\circ\text{C}$	maximale Axialbelastung N	maximale Radialbelastung N	Gewicht kg	
MST 45	120	0,0068	100 M Ω (bei 500 V / 20 °C)	B, 130 °C	-10 ... +45	100	7	46 (am A-Lager)	0,5	
MST 45 E										

Encoder

Auflösung Inkmente / Umdrehung	Betriebsspannung V	Stromaufnahme mA	Standard- Ausgangssignal
2.000	5 ($\pm 5\%$)	130	RS 422