

Schrittmotoren

Student Group

First Name	Surname	Matrikel Nr.

Table of Contents

Schrittmotoren 2

Aufbau 2

Schrittmotoren

- NEMA14: Typisches Schrittmotoren-Maß (35 mm × 35 mm, 0,05..0,4 Nm, 200 Schritte pro Umdrehung)
- NEMA17: Typisches Schrittmotoren-Maß (42 mm × 42 mm, 0,15..1,0 Nm, 200 Schritte pro Umdrehung)
- DRV88xx-Familie: [Drv8835](#), [Drv8833](#) oder [DRV8825](#): Schrittmotor-Treiber 10V / 1,5A für 2 DC-Motoren geeignet. Drv8833 ist etwas größer und damit besser lötbar.
- [Allegro A5984](#): Schrittmotor-Teiber mit Mikroschritt-Betrieb, 40V / 2A

Aufbau

Größere Schrittmotoren bestehen aus zwei coaxialen Spulen, welche durch Polschuhe die wechselnden Elektromagneten auf dem Stator erzeugen. Diese sind in folgendem Bild zu sehen. Auf dem Rotor befindet sich Ferritmaterial, welches wechselnd aufmagnetisiert ist.



From:
<https://wiki.mexle.te.hs-heilbronn.de/> - MEXLE Wiki

Permanent link:
https://wiki.mexle.te.hs-heilbronn.de/elektronik_labor/schrittmotoren?rev=1649112785

Last update: **2022/04/05 00:53**

