

# 步进电机

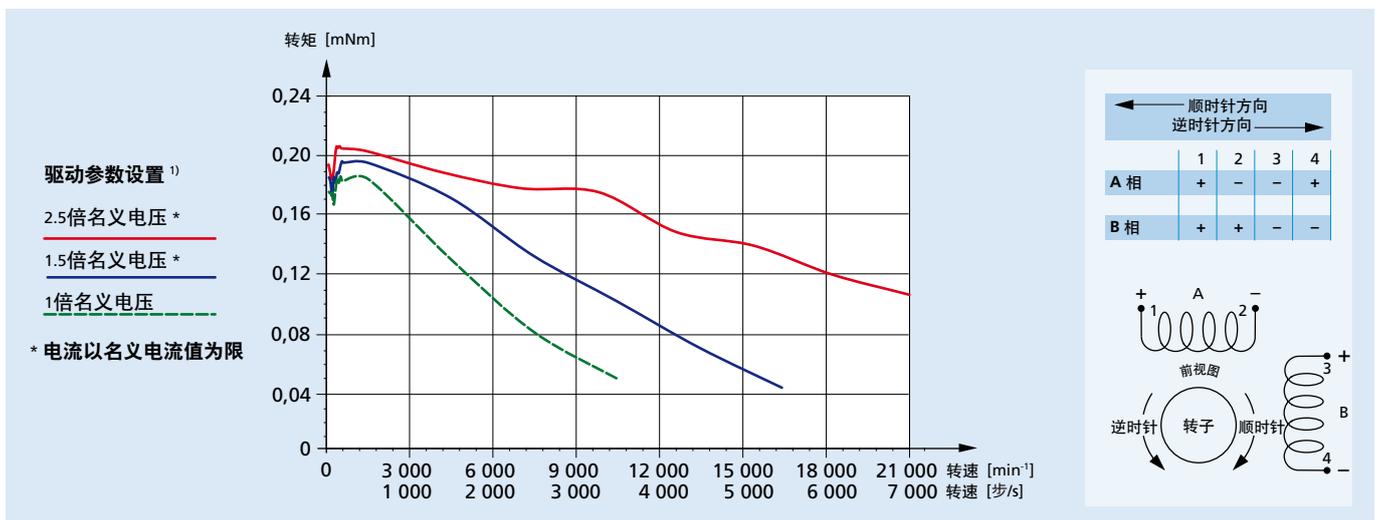
0,25 mNm

两相，盘式磁体结构，20 步旋转一圈  
PRECistep® 专利技术

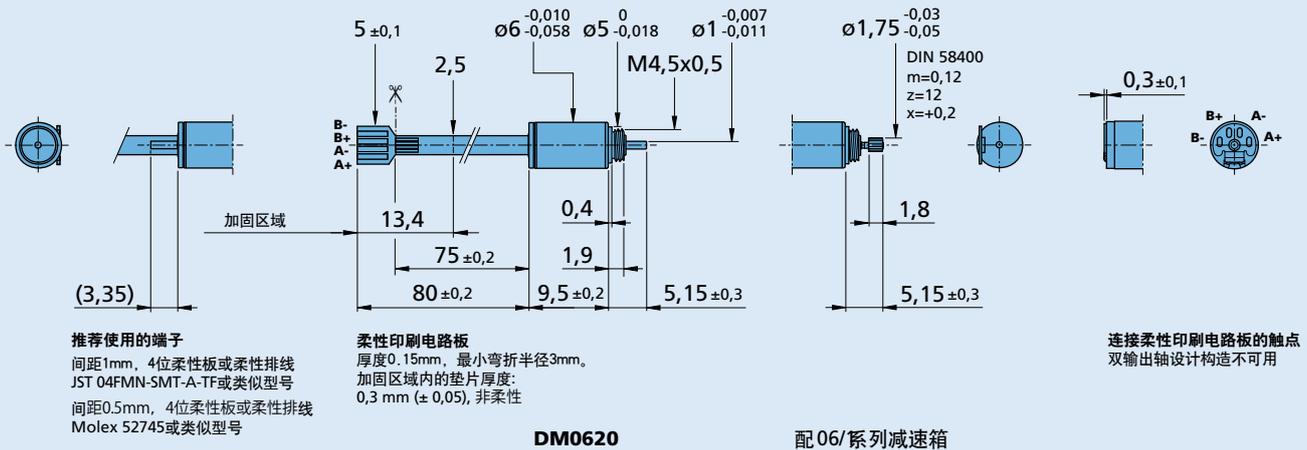
## DM0620 系列

DM0620 ...		0130		0080		0040		驱动模式
		电流	电压	电流	电压	电流	电压	
1 名义相电流 (双相导通)		0,13	-	0,08	-	0,04	-	A
2 名义电压 (双相导通)		-	2	-	3	-	6	V DC
3 相电阻 (温度为 20 °C)		13,6		30		120		Ω
4 相电感 (1 kHz)		2		4,5		18,5		mH
5 反电动势幅值		0,53		0,83		1,6		V/千步/s
6 保持转矩 (名义电流值下, 双相导通)	0,25							mNm
7 保持转矩 (双倍的名义电流值下)	0,39							mNm
8 步进角 (整步)	18							°
9 步进角精度	± 5							整步的 %
10 最大残留转矩	0,06							mNm
11 转子转动惯量	0,5							$\cdot 10^{-9}$ kgm <sup>2</sup>
12 谐振频率 (空载时)	60							Hz
13 电气时间常数	0,15							ms
14 环境温度范围	-35 ... +70							°C
15 绕组最高允许温度	130							°C
16 热阻	$R_{th1} / R_{th2}$	15 / 96,6						°C/W
17 热时间常数	$\tau_{w1} / \tau_{w2}$	3,2 / 120						s
18 输出轴轴承	烧结滑动轴承 (标配)			滚动轴承, 预加载 (选配)				
19 输出轴最大负载:								
- 径向 (距轴承 3 mm)	0,3			3,0				N
- 轴向	0,5			0,5				N
20 输出轴间隙:								
- 径向 (0.2 N)	20			12				μm
- 轴向 (0.2 N)	~0			~0				μm
21 重量	1,1							g

1) 采用PWM或恒流斩波 (电流模式) 驱动时, 电流须设为名义值, 电压通常为名义电压的1~3倍。转速低于200步/s时推荐使用微步驱动。曲线所示的负载惯量为  $3 \times 10^{-9}$  kgm<sup>2</sup>。



### 尺寸图



### 适配部件

驱动器	编码器	线缆	减速箱/丝杠
MCST3601		可按需提供	<b>06/1</b> <b>M1.2 – M1.6 丝杠</b>

### 订货代码

示例: **DM06202R008011**

电机型号 DM = 电机代码 06 = 电机直径 (mm) 20 = 旋转一圈所需的步数 <b>DM0620</b>	轴承类型 可定制特殊润滑产品 <b>SB</b> (滑动轴承) <b>2R</b> (双端滚珠轴承) <b>RC</b> (双端滚珠轴承, 真空/低温)	绕组规格 <b>0130</b> <b>0080</b> <b>0040</b>	出轴规格		
			仅前端出轴	双端出轴	前轴规格
			<b>31</b> (80mm长的柔性印刷电路板, 间距1mm)	<b>30</b> (80mm长的柔性印刷电路板, 间距1mm)	光轴
			<b>35</b> (80mm长的柔性印刷电路板, 间距1mm)	<b>36</b> (80mm长的柔性印刷电路板, 间距1mm)	适配06/1系列减速箱
			<b>76</b> (80mm长的柔性印刷电路板, 间距1mm)	<b>75</b> (80mm长的柔性印刷电路板, 间距1mm)	适配 M1.2 丝杠轴
			<b>78</b> (80mm长的柔性印刷电路板, 间距1mm)	<b>77</b> (80mm长的柔性印刷电路板, 间距1mm)	适配 M1.6 丝杠轴
			<b>11</b> 预留触点用以连接柔性印刷电路板		光轴
			<b>15</b> 预留触点用以连接柔性印刷电路板		适配06/1系列减速箱
			<b>26</b> 预留触点用以连接柔性印刷电路板		适配 M1.2 丝杠轴
			<b>28</b> 预留触点用以连接柔性印刷电路板		适配 M1.6 丝杠轴

提示: 标配带柔性印刷电路 (长80mm), 用户可根据需要自行截短, 柔性印刷电路板的预留长度可定制。