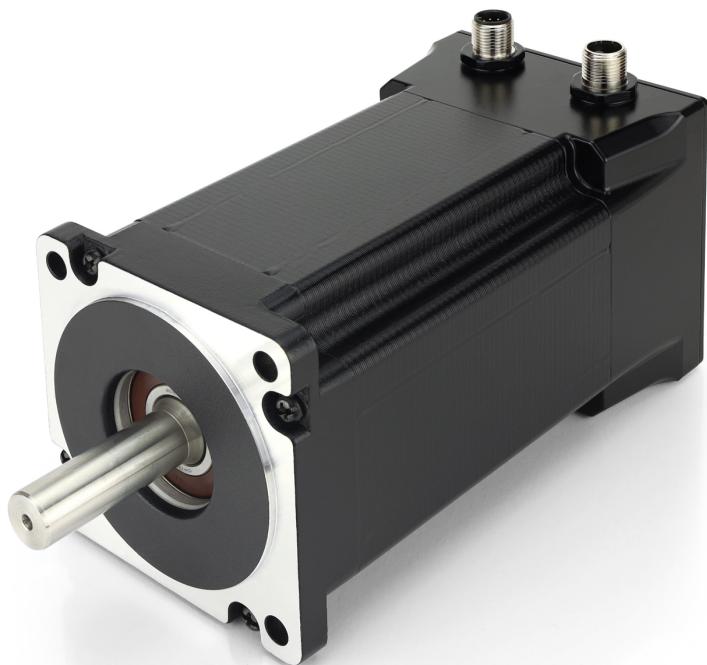


Referenzblatt ASA86



Version: 1.0.2

Inhalt

1 Dokument, Zielgruppe, Nutzungsziel.....	3
2 Ihr Produkt.....	3
2.1 Highlights.....	3
2.2 ASA86-Varianten.....	3
2.3 Produktaufbau.....	3
3 Technische Daten.....	4
3.1 Umgebungsbedingungen.....	4
3.2 Motor.....	4
3.3 Encoder.....	4
3.4 Pinbelegung.....	5
4 Sensordatenformat.....	5
5 Impressum, Kennzeichnung, Versionen.....	6

1 Dokument, Zielgruppe, Nutzungsziel

Nanotechs ASA86 und dies Dokument adressieren allein technisch geschulte Fachkräfte für etwa Entwicklung, Applikation, Anlagenbau, Montage und Service. Nur Fachleute dürfen das Produkt installieren, in Betrieb nehmen und betreiben. Stets nötig ist Qualifikation zur Montage, Inbetriebnahme und Wartung vom Produkt als Teil einer *Gesamtmaschine* / -anlage sowie:

- Ausbildung und Erfahrung im Umgang mit Motoren, deren Steuerung und elektrostatisch bedrohten Bauteilen
- Lektüre und Verständnis dieses und aller mit gültigen Dokumenten
- Befolgen aller gültigen Vorschriften

Plazieren Sie dies PDF in gültiger Version stets greif- / einsehbar. Nutzen Sie ASA86 nur sachtreu, in erlaubten Technikgrenzen und Umgebungen. Produktkombinationen erfragen Sie bitte im Nanotec-Vertrieb.

Haftungsausschluss

Produktumbau / -änderung ist untersagt. Nanotec haftet nicht für Schäden / Fehlfunktion durch Montagefehler, Nichtbeachten dieses Dokuments oder sachwidrige Reparatur, noch für Produktintegration im Endsystem (= Drittware). Auswahl / Betrieb / Nutzung unserer Produkte verantwortet allein die Zielgruppe. Unsere Risikoanalyse für unvollständige Maschinen (wo gegeben) galt nur Gefahren korrekt installierter und vernetzter Einzelprodukte. Ausgenommen, da von *Zielgruppe* zu bewerten, sind Risiken im *Gesamtkonstrukt*. Es gelten die allgemeinen Geschäftsbedingungen auf www.nanotec.com.

2 Ihr Produkt

ASA86 ist ein Schrittmotor in IP65-Schutz (außer Wellenaustritt) mit integriertem Inkremental- oder Multiturn-Encoder für Antriebssysteme vielfältiger Industrieszenarien. Optional integriert ist eine Bremse.

2.1 Highlights

Typische ASA86-Merkmale sind: Baumaßvarianz, Haltekraft und Präzision.

- | | | |
|-----------------|--|-------------------------|
| ■ UL-Zertifikat | ■ Schutzklasse IP65 (Wellenaustritt: IP54) | ■ Hohe Encoderauflösung |
| ■ 2 Motormaße | ■ Bremse optional integriert (auf Anfrage) | |

2.2 ASA86-Varianten

Finden Sie per Artikelnummer zur Produktvariante.

ASA8618X95-xxx	Motorlänge Medium Large
ASA8618x95-xxX	Encoder E3: Inkremental W1: SSI

2.3 Produktlayout

Verinnerlichen Sie vor Einbau das ASA86-Produktlayout samt technischer Daten, um Zusatzgefahren (etwa abrupter Motorlauf bei Defekt / Hemmung durch Ihr *Gesamtkonstrukt*) zu verhüten.

- ASA86 size sheet
- Torque tool to bolt the motor
- Flange NEMA34
- 4 M6 screws 8.8 (ISO 4762/10642)

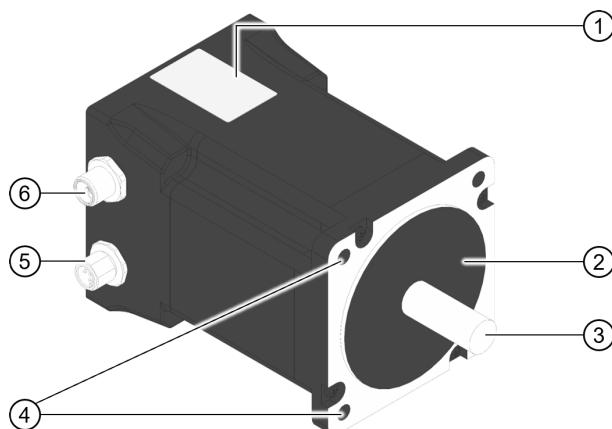


Abb. 1: ASA86 (hier: Maß M).

1. Typschild
2. IP54-Kugellager
3. Motorwelle
4. Vier Montierbohrungen M6
5. Encoderanschluss
6. Motoranschluss

3 Technische Daten

Verwenden Sie das Produkt innerhalb der technischen Grenzen. Es gilt das Maßblatt auf unserer Website. Dort exakten ASA86-Typ aufrufen und nötiges CAD-/ PDF-File downloaden.

3.1 Umgebungsbedingungen

Außer Wellen- / Spindelaustritt (= IP54) ist ASA86 IP65-geschützt. Für Gesamt-IP65 ist einbauwärts der Austritt abzudichten, etwa per O-Ring oder Flächendichung.

Schutzklasse	IP65 (Wellenaustritt: IP54)
Luftfeuchte (ohne Kondensation)	0 bis 85 %
Umgebung °C (°F)	-10 bis +50 °C (+14 bis +122 °F)
Axialkraft F_a N	60
Radialkraft F_r (@ 20 mm) N ^{max.}	220

3.2 Motor

Es gibt zwei ASA86-Längen, jede mit anderem Haltemoment.

ASA86-Stepper	Maß M	Maß L
Strom pro Wicklung A	9,5	9,5
Widerstand pro Phase (@ 25 °C / 77 °F) Ω ^{±15%}	0,23	0,26
Induktivität pro Phase (@ 1kHz) mH ^{±20%}	2,3	2,4
Rotorträgheit kg·m ² (x10 ⁻⁶)	190	300
Haltemoment Nm	5,9	9,3
Schrittwinkel ° ^{±5%}	1,8	1,8
Axialspiel ($F_a = 4.0$ N) mm	0,08	0,08
Radialspiel ($F_r = 4.0$ N) mm	0,02	0,02

3.3 Encoder

ASA86-Encoder arbeiten inkremental oder, in SSI-Version, *multi-turn*.

	SSI	Inkremental
Schutzschaltungen	Verpolung, Kurzschluss	Überspannung
Energy-Harvesting	Wiegand-Effekt	-/-
Betriebsspannung	4,75 bis 15 VDC	5 VDC ^{±10%}
Verbrauch (typisch)	≤ 0,3 W	≤ 30 mA (lastlos @ 5 V)

	SSI	Inkremental
Anfahrzeit	100 ms	-/-
Takteingang (Clock)	RS 422	-/-
Sensortyp	Magnetisch	Magnetisch
Inkremental cpr /ppr ^{quadrert}	-/-	4096 /16384
SSI (<i>single-/ multi-turn</i>) bit	17/16	-/-
Genauigkeit	±0,0878° (@ Raumtemperatur)	±0,2° (@ Stillstand / konstanter Geschwindigkeit)
Achsdreh-Zählung ^{Blick von vorn}	Im UZS	Im UZS
Maximal-U/min	12.000	14.000

3.4 Pinbelegung

HINWEIS



Elektronikschäden: mangels Verpolschutz!

- ▶ Pins korrekt belegen.
- ▶ Korrekte Steckertypen verwenden.

Motor und Encoder

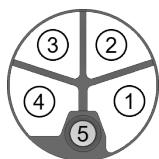


Abb. 2: Motor. L-codierter M12 (m).

1: A\
2: A

3: B
4: B\

5: n/a



Abb. 3: Encoder. A-codierter M12 (m).

SSI:

1: Clk+
2: Clk-

3: Data+
4: Data-

5: Gnd
6: n/c

7: n/c
8: +Ub

Inkremental:

1: A
2: A\

3: B
4: B\

5: Gnd
6: I\

7: I
8: +Ub

4 Sensordatenformat

Je nach Typ sendet der Encoder im ASA86 die Motorposition inkremental per zwei Kanäle **A**, **B** samt Index **I**, oder aber *single- / multi-turn* per **Synchron-Seriell-Interface** (SSI) als 33-Bitpaket (nach 16 Startbits).

Inkremental-Output

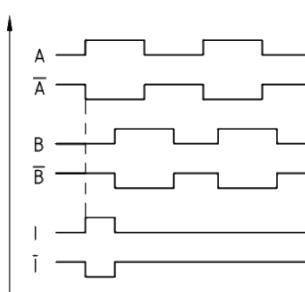


Abb. 4: Das Index-Signal **I** läuft synchron zu Kanal **A**'s steigender Flanke.

Dreht die Motorwelle uhrsinnig (Blick von vorn), eilt Kanal A's Signal dem Kanal B um 90 Grad (elektrisch) vor.

Ub = 5 V

Last

High-Pegel

Low-Pegel

A, A\, B, B\, I, I\

35 mA

≥ 4,5 V

≤ 0,3 V

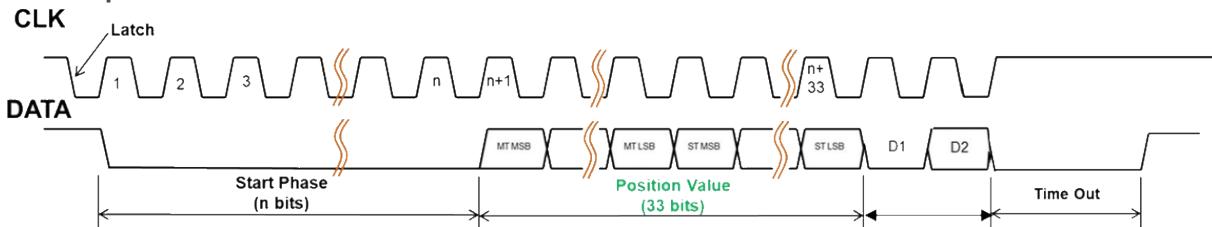
SSI-Output

Abb. 5: Per Synchron-Seriell-Interface (SSI) überträgt der Encoder im ASA86 die Positionsdaten als 33-Bitpaket.

- **S303B**
- Zyklus: $\geq 50 \mu\text{s}$
- Time-out: $7 \mu\text{s}^{\text{typ.}}$
- 16 Startbits ($= 0$) + multi-turn (16 bits) + single-turn (17 bits) + D1 + D2
- D1: Konstantwert = 0
- D2: Fehlerbit für sensor-interne Statusanzeige (1 = fehlerlos; 0 = Fehler)

SSI vorbereiten für Nanotec CPB Controller

63	62	61	60	59	58	57	56	55	54	53	52	51	50	49	48
													0	0	0
47	46	45	44	43	42	41	40	39	38	37	36	35	34	33	32
0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	POS	POS	POS
31	30	29	28	27	26	25	24	23	22	21	20	19	18	17	16
POS															
15	14	13	12	11	10	9	8	7	6	5	4	3	2	1	0
POS	S	E													

Edieren Sie folgende 33B0_h-**Subindizes**, damit Nanotec CPB-Controller im *Autosetup* (s. Controllerhandbuch) die Encoderdaten korrekt verarbeiten:

1. 33B0_h:06_h auf 2000000 setzen (Baudrate in Hz).
2. 33B0_h:05_h auf 51 setzen (Bitanzahl samt Startbits).
3. 33B0_h:07_h auf FFFFFFFC_h setzen (Positionsdaten: POS-Bits 2 bis 31).
4. 33B0_h:08_h auf 7 setzen (Positionsdaten: POS-Bits 32 bis 34).
5. 33B0_h:09_h auf 3 setzen (Status und Error: Bits 0 und 1).
6. 33B0_h:0B_h auf 1 setzen (Error-Bit = 1, Statusbit = 0).
7. Zum Objekt-Speichern: 65766173_h einfügen in 1010_h:06_h.
8. Controller neu starten.

5 Impressum, Kennzeichnung, Versionen

© Nanotec Electronic GmbH & Co. KG | Kapellenstr. 6 | 85622 Feldkirchen | Deutschland | Tel. +49 89 900 686-0 | Fax +49 89 900 686-50 | info@nanotec.de | www.nanotec.com | Alle Rechte vorbehalten. Irrtum, Auslassung, Änderung ohne Hinweis möglich. Zitierte Marken / Produkte sind Warenzeichen ihrer Inhaber und derart zu behandeln. Beachtet wurde RoHS-Richtlinie 2015/863/EU (weitere auf Anfrage).

Dokument **+ Ergänzt | > Geändert | # Behoben**

- 1.0.2^{2025.07} **#** Korrektur von Tippfehler in Technische Daten: typische Genauigkeit des Inkrementalencoders ist $\pm 0.2^\circ$.
- 1.0.1^{2024.12} **+ Revision.**
- 1.0.0^{2024.09} **Freigabe.**

