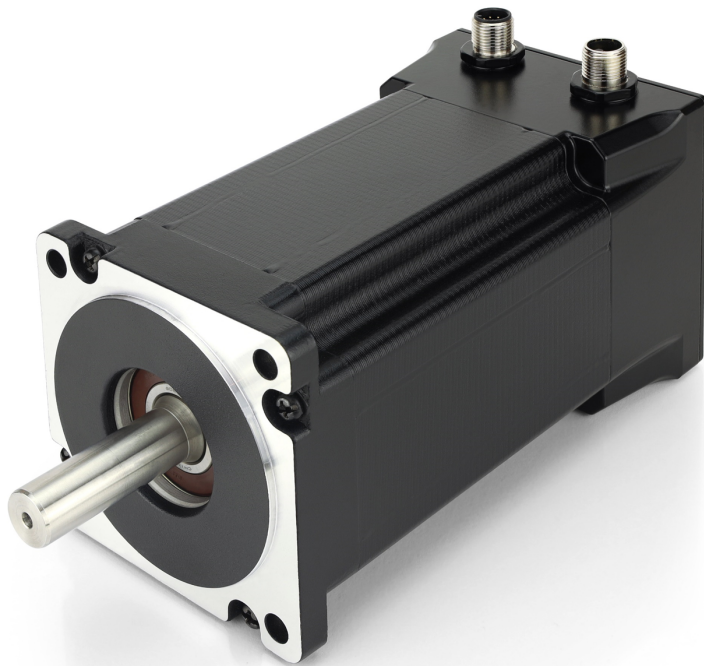


# Referenzblatt **ASA86**



# Inhalt

- 1 Dokument, Zielgruppe, Nutzungsziel..... 3
- 2 Ihr Produkt..... 3
  - 2.1 Highlights.....3
  - 2.2 ASA86-Varianten.....3
  - 2.3 Produktlayout..... 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

Nanotecs 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 mitgültigen Dokumente
- Befolgen aller gültigen Vorschriften

Placieren 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 *Gesamt*konstrukt. Es gelten die allgemeinen Geschäftsbedingungen auf [www.nanotec.com](http://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

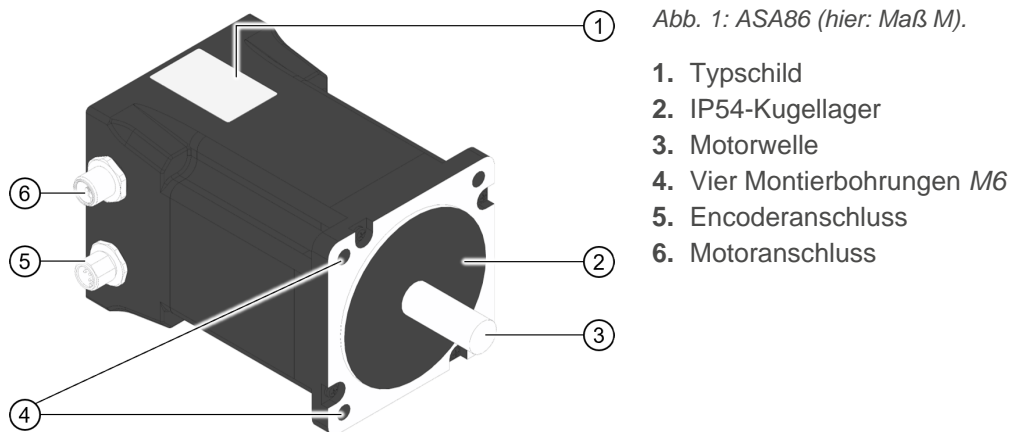
Finden Sie per Artikelnummer zur Produktvariante.

ASA8618 <del>X</del> 95-xxX	Motorlänge <b>Medium</b>   <b>Large</b>
ASA8618x95- <b>xxX</b>	Encoder <b>E3</b> : Inkremental   <b>W1</b> : SSI

### 2.3 Produktlayout

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

- ASA86 size sheet
- Torque tool to bolt the motor
- Flange *NEMA35*
- 4 M6 screws 8.8 (ISO 4762 / 10642)



### 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 und Linearführung (= IP54) ist ASA86 IP65-geschützt. Für *Gesamt*-IP65 ist einbauwärts der Austritt abzudichten, etwa per O-Ring oder Flächendichtung.

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 <sup>max.</sup>	60
Radialkraft $F_r$ (@ 20 mm) N <sup>max.</sup>	220

Folgende Bedingungen gelten für den Motor, jedoch nicht für Encoder und Stecker:

Max. Temperaturanstieg	80 °C (im Stillstand, 2 Phasen bestromt)
Isolationsklasse	B
Isolationswiderstand	100 MΩ
Durchschlagfestigkeit	500 V AC (für 1 min, Spule zu Gehäuse)

#### 3.2 Motor

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

ASA86-Stepper	Maß M	Maß L
Strom <sup>pro Wicklung</sup> A	9,5	9,5
Widerstand <sup>pro Phase</sup> (@ 25 °C / 77 °F) Ω <sup>±15%</sup>	0,23	0,26
Induktivität <sup>pro Phase</sup> (@ 1kHz) mH <sup>±20%</sup>	2,3	2,4
Rotorträgheit kg·m <sup>2</sup> (x10 <sup>-6</sup> )	190	300
Haltemoment Nm	5,9	9,3
Schrittwinkel ° <sup>±5%</sup>	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*.

	<b>SSI</b>	<b>Inkremental</b>
Schutzschaltungen	Verpolung, Kurzschluss	Überspannung
Energy-Harvesting	Wiegand-Effekt	-/-
Betriebsspannung	4,75 bis 15 VDC	5 VDC $\pm 10\%$
Verbrauch (typisch)	$\leq 0,3$ W	$\leq 30$ mA (lastlos @ 5 V)
Anfahrzeit	100 ms	-/-
Takteingang (Clock)	RS 422	-/-
Sensortyp	Magnetisch	Magnetisch
Inkremental cpr / ppr <sup>quadrirt</sup>	-/-	4096 / 16384
SSI ( <i>single-/multi-turn</i> ) bit	17 / 16	-/-
Genauigkeit	$\pm 0,0878^\circ$ (@ Raumtemperatur)	$\pm 0,2^\circ$ (@ Stillstand / konstanter Geschwindigkeit)
Achsdreh-Zählung <sup>Blick von vorn</sup>	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

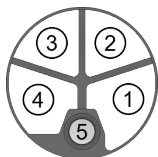


Abb. 2: Motor. L-codierter M12 (m).

1: A\                      3: B                      5: n/a  
 2: A                      4: B\

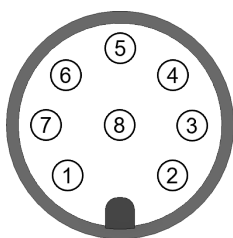


Abb. 3: Encoder. A-codierter M12 (m).

**SSI:**                      1: Clk+                      3: Data+                      5: Gnd                      7: n/c  
                              2: Clk-                      4: Data-                      6: n/c                      8: +Ub

**Inkremental:**      1: A                      3: B                      5: Gnd                      7: I  
                              2: A\                      4: B\                      6: 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 **S**ynchron-**S**eriell-Interface (SSI) als 33-Bitpaket (nach 16 Startbits).

## Inkremental-Output

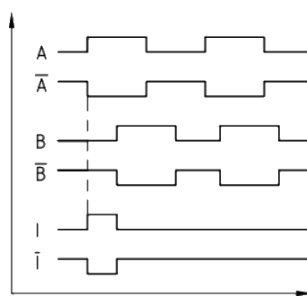


Abb. 4: Das Index-Signal *I* läuft synchron zu Kanal A's steigender Flanke.

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

**U<sub>b</sub> = 5 V**

**Last**

**High-Pegel**

**Low-Pegel**

A, A̅, B, B̅, I, I̅

35 mA

≥ 4,5 V

≤ 0,3 V

## SSI-Output

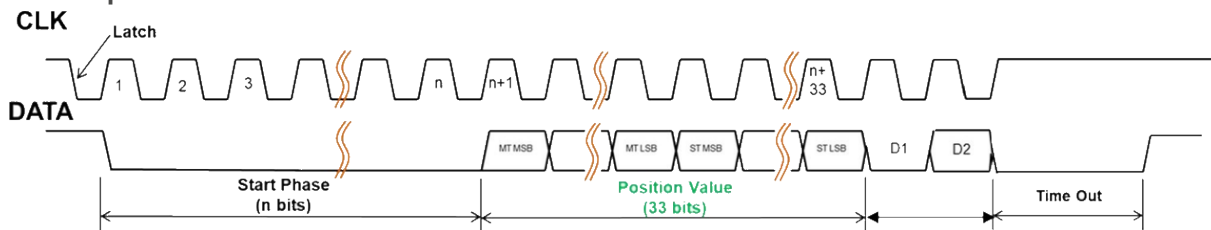


Abb. 5: Per Synchron-Seriell-Interface (SSI) überträgt der Encoder im ASA86 die Positionswerte als 33-Bitpaket.

- **S303B**
- Zyklus: ≥ 50 μs
- Time-out: 7 μs<sup>typ.</sup>
- 16 Startbits (= 0) + multi-turn (16 bits) + single-turn (17 bits) + D1 + D2
- D1: Konstantwert = 0
- D2: Error-Bit 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	POS	POS	POS	POS	POS	POS	POS	POS	POS	POS	POS	POS	POS	POS	POS
15	14	13	12	11	10	9	8	7	6	5	4	3	2	1	0
POS	POS	POS	POS	POS	POS	POS	POS	POS	POS	POS	POS	POS	POS	S	E

Abb. 6: ASA86 nutzt 51 Status-, Start- und Positions-Bits: 1 **S** für Status (D1), 1 **E** für Error (D2), 33 **POS** für Position und 16 Startbits (= 0).

- **Bit 0** (= error): Wert 1, wo fehlerlos
- **Bit 1** (= D1): stets Wert 0

Edieren Sie folgende 33B0<sub>h</sub>-**Subindices**, damit *Nanotec CPB*-Controller im *Autosetup* (s. Controllerhandbuch) die Encoderdaten korrekt verarbeiten:

1. 33B0<sub>h</sub>:06<sub>h</sub> auf 2000000 setzen (Baudrate in Hz).
2. 33B0<sub>h</sub>:05<sub>h</sub> auf 51 setzen (Bitanzahl samt Startbits).
3. 33B0<sub>h</sub>:07<sub>h</sub> auf FFFFFFFC<sub>h</sub> setzen (Positionsdaten: POS-Bits 2 bis 31).
4. 33B0<sub>h</sub>:08<sub>h</sub> auf 7 setzen (Positionsdaten: POS-Bits 32 bis 34).
5. 33B0<sub>h</sub>:09<sub>h</sub> auf 3 setzen (Status und Error: Bits 0 und 1).
6. 33B0<sub>h</sub>:0B<sub>h</sub> auf 1 setzen (Error-Bit = 1, Statusbit = 0).
7. Zum Objekt-Speichern: 65766173<sub>h</sub> einfügen in 1010<sub>h</sub>:06<sub>h</sub>.
8. Controller neu starten.

## 5 Impressum, Kennzeichnung, Versionen

© 2026 **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*, .

Dokument	+ Ergänzt   > Geändert   # Behoben
1.0.3 <sup>2026.01</sup>	> Zusätzliche Umgebungsbedingungen für Motor ergänzt in <u>Technische Daten</u> .
1.0.2 <sup>2025.07</sup>	# Korrektur von Tippfehler in <u>Technische Daten</u> : typische Genauigkeit des Inkrementalencoders ist $\pm 0.2^\circ$ .
1.0.1 <sup>2024.12</sup>	+ Revision.
1.0.0 <sup>2024.09</sup>	Freigabe.

