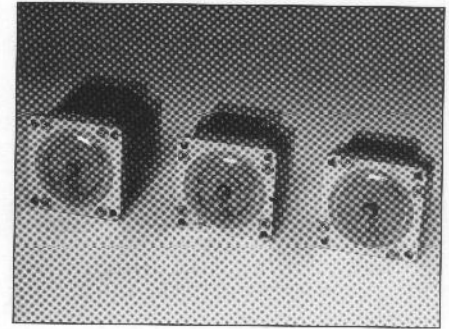
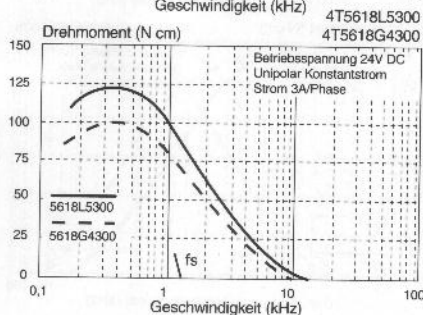
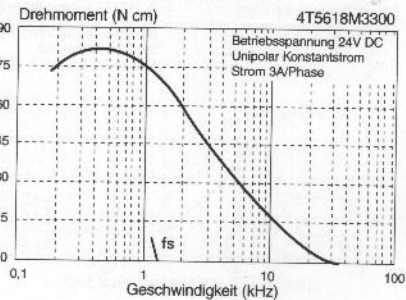
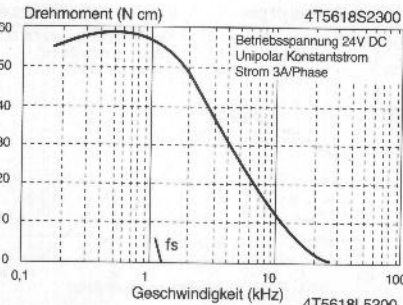
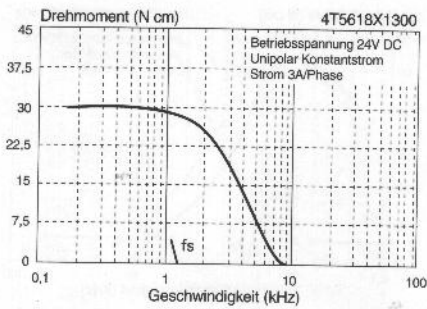


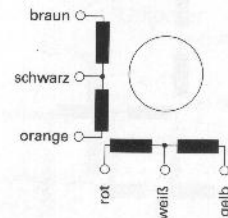
# 1,8° - 2 Phasen Schrittmotoren (High Torque)

## Typen 4T5618 - Größe X, S, M, G, L

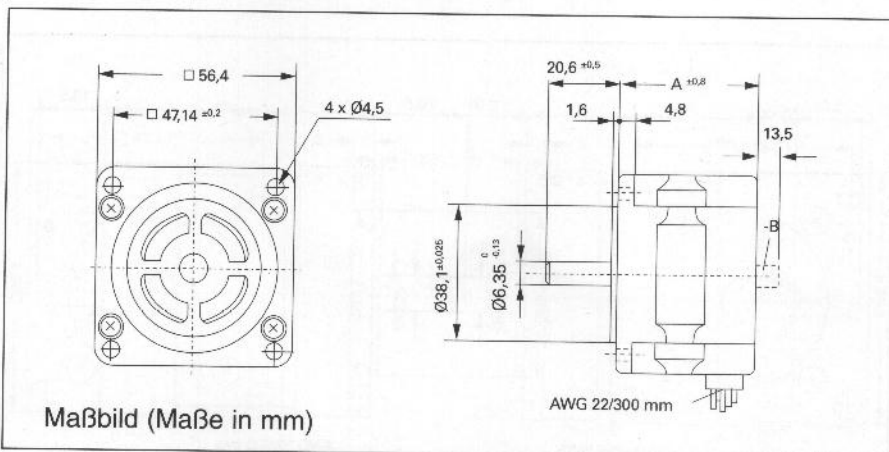
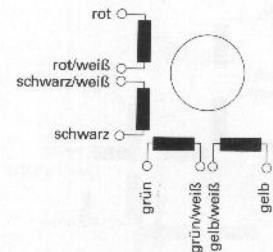


### Farben der Anschlußblitzen

#### Unipolar



#### Bipolar



Maßbild (Maße in mm)

"A" - Motorlänge  
(X, S, M, G, L) - Motorgröße

(Alle Angaben beziehen sich auf Unipolar-Betrieb)

Typ	Spannung V DC	Strom pro Wicklung A/Wicklung	Halte- moment N cm	Widerstand pro Wicklung Ohm/Wicklung	Induktivität pro Wicklung mH/Wicklung	Rotorträgh.- moment g cm <sup>2</sup>	Gewicht kg	Länge "A" mm
4T5618 X1100-A	3,9	1	42	3,9	6,5	110	0,4	39
X1200-A	2	2	"	1	1,5	"	"	"
X1300-A	1,6	3	"	0,53	0,74	"	"	"
X1400-A**	1,8	2,6	"	0,7	1,6	"	"	"
4T5618 S2100-A	5,4	1	76	5,4	10,7	200	0,5	49
S2300-A	2,1	3	"	0,7	1,3	"	"	"
S2404-A**	1,25	3,6	"	0,35	1,2	"	"	"
4T5618 M3100-A	6,7	1	97	6,7	13	250	0,6	54
M3200-A	3,2	2	"	1,6	3,6	"	"	"
M3300-A	2,5	3	"	0,83	1,8	"	"	"
M3404-A**	1,5	3,6	"	0,42	1,8	"	"	"
4T5618 G4100-A	7,6	1	117	7,6	16	330	0,75	64
G4300-A	2,85	3	"	0,95	2,1	"	"	"
4T5618 L5100-A	9,2	1	143	9,2	20	430	0,95	75
L5200-A	4,8	2	"	2,4	5,7	"	"	"
L5300-A	3,42	3	"	1,14	2,6	"	"	"
L5400-A**	1,7	2,85	"	0,6	3,1	"	"	"

-A = 1 Wellenende -B = 2 Wellenenden \*\* - in Bipolarausführung = 4 Anschlußdrähte