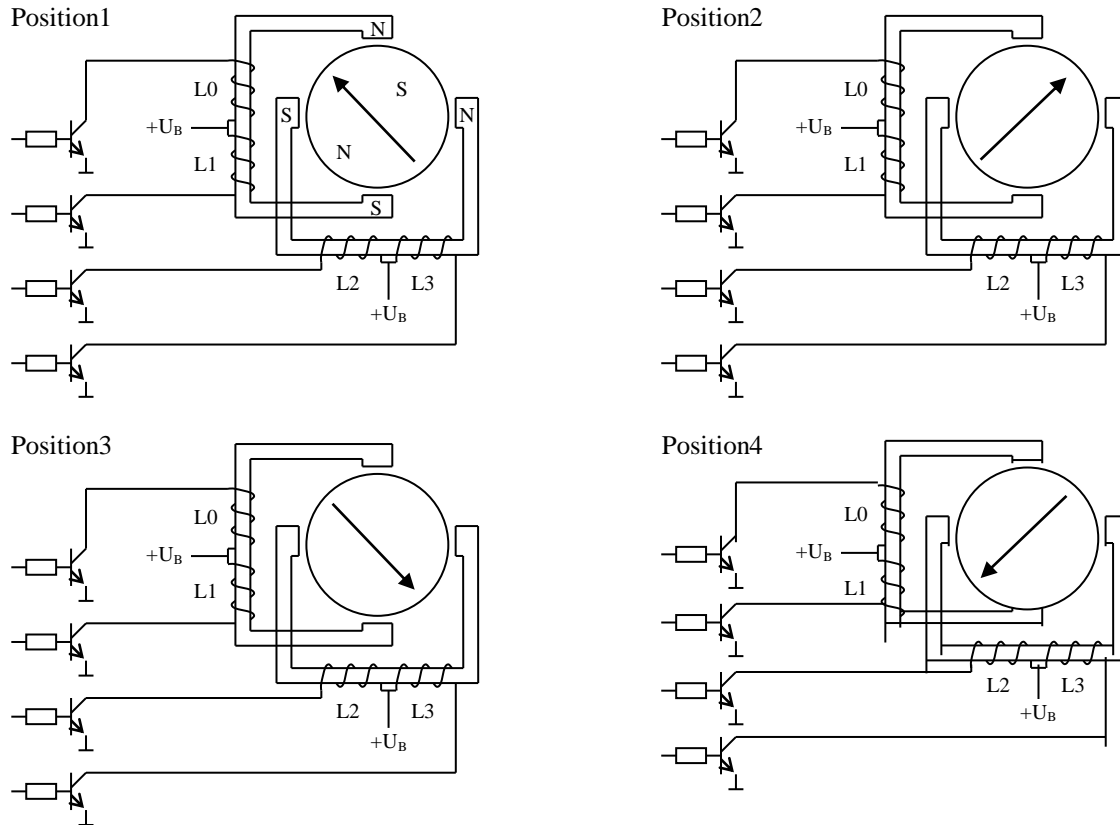


Name:.....

Prinzip eines Schrittmotors

Die Drehbewegung des Schrittmotors soll über die Ansteuerung der Teilstränge L0 bis L3 erzeugt werden. Tragen Sie die Nord- und Südpole der Magnetfelder in die Zeichnungen ein und vervollständigen Sie die Codetabelle.

Abgebildetes Motorprinzip:.....



Linksdrehung ↑	Rechtsdrehung ↓	Position	L3	L2	L1	L0	
		↓	Bit 3	Bit 2	Bit 1	Bit 0	
		1	1	0	0	1	Vollschritt
		1h					
		2					Vollschritt
		2h					
		3					Vollschritt
		3h					
		4					Vollschritt
		4h					

Der dargestellte unipolare Schrittmotor besitzt 2Phasen/4Stränge und einen Schrittwinkel von 90°. Eine Verkleinerung des Schrittwinkels lässt sich z.B. durch eine Aufteilung der Pole in mehrere Einzelpole erreichen. Ein typischer Schrittwinkel ist z.B. 7,5° (48 Schritte pro Umdrehung) oder 3,6° (100 Schritte pro Umdrehung).

Die Drehbewegung wird dabei ebenfalls durch die Ausgabe der oben festgestellten Bitkombinationen erreicht.