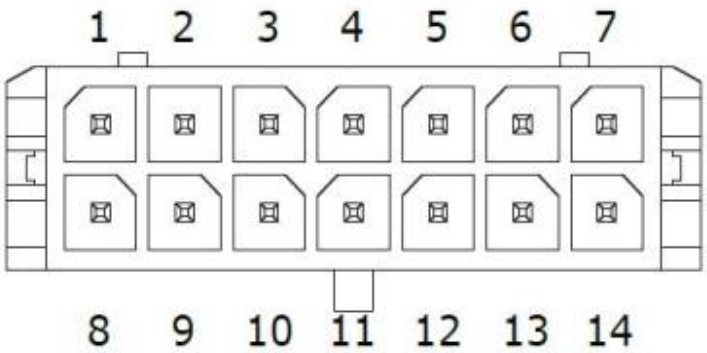
Epulse50 Motor-Feedback-Anschluss

Diese Seite beschreibt den **Motor-Feedback-Anschluss** des Epulse50-Servoreglers. Der Antrieb unterstützt mehrere Feedback-Typen; der korrekte Anschluss hängt vom Motor und der bestellten Feedback-Option ab.

Der Epulse50 kann mit verschiedenen Arten von Motor-Feedback arbeiten:
1. Resolver
2. SIN/COS 1Vpp (1 Sinusperiode pro Wellenumdrehung)
3. ABZ + Hall
4. Nur Hall
5. Reluktanz-Resolver mit variabler Reluktanz (auf Anfrage)
6. Sensorlos (auf Anfrage)

I/O CONNECTOR C1		
PIN	**NOME**	**DESCRIZIONE**
1	HV	Hall sensor V input
2	5V	Otput supply 5V@300mA
3	GND	GND-5V
4	/CHZ	Inverted Z channel encoder input
5	CHZ	Z channel encoder input
6	RES OUT	Resolver sinusoidal output
7	GND	GND-5V
8	HU	Hall sensor U input
9	HW	Hall sensor W input
10	/CHA or /SIN_IN or /RES_SIN	Inverted A channel encoder input or inv. Sinus input or inv. Resolvert sinus input
11	CHA or SIN_IN or RES_SIN	A channel encoder input or Sinus input or Resolvert sinus input
12	/CHB or /COS_IN or /RES_COS	Inverted B channel encoder input or inv. Cosinus input or inv. Resolvert cosinus input
13	CHB or COS_IN or RES_COS	B channel encoder input or Cosinus input or Resolvert cosinus input
14	STM	Motor thermal sensor



C1
Motor Feedback

Port	Bestellcode	Marke	Beschreibung
C1	43025-1400	Molex	14-polig männlich, für Motor-Feedback (Buchsengehäuse)

Verdrahtungshinweise

- Wählen Sie den Feedback-Typ, der zum Motor und zur Anwendung passt (Positioniergenauigkeit, Drehzahlbereich, Auflösung). - Verwenden Sie den oben aufgeführten Steckverbinder (Port C1) mit dem korrekten Gegensteckverbinder und der Pinbelegung. - Die Feedbacksignale müssen gemäß der Pinbelegungsseite angeschlossen werden; verifizieren Sie die Versorgungsspannung und die Signalpegel vor der Inbetriebnahme.

From:
https://www.nilab.at/dokuwiki/ - **NiLAB GmbH Knowledgebase**

Permanent link:
https://www.nilab.at/dokuwiki/doku.php?id=de:epulse50_dc_servodrive:motor_feedback

Last update: **2026/09/12 14:01**