Thermosensor

Diese Seite beschreibt den **Thermosensor** des Green-Drive-Tubular-Linearmotors. Der Sensor überwacht die Wicklungstemperatur und liefert das Signal an den Servoregler für den Überlastschutz.

Der Green-Drive-Tubular-Linearmotor verwendet **PTC600** als Standard-Thermosensor.



Hier sind die Eigenschaften, Widerstandswert vs. erkannte Temperatur.
Der Standardwert für die Warnschwelle beträgt 1 kΩ und für die Alarmschwelle 1,1 kΩ.

Temperatur in °C	%/(K)	Widerstand (Ohm)			(K)
		Min.	Nor.	Max.	
-40	0.84	350	368	386	±5.82
-30	0.83	381	400	419	±5.69
-20	0.82	415	435	455	±5.57
-10	0.80	451	472	492	±5.46
0	0.79	489	511	532	±5.35
10	0.77	530	552	574	±5.25
20	0.75	573	595	618	±5.14
25	0.74	595	618	641	±5.08
30	0.73	618	641	665	±5.03
40	0.71	665	689	713	±4.91
50	0.70	715	740	764	±4.78
60	0.68	767	792	817	±4.64
70	0.66	822	847	872	±4.50
80	0.64	879	904	929	±4.34
90	0.63	938	963	989	±4.17
100	0.61	1000	1025	1050	±3.98
110	0.60	1060	1089	1117	±4.37
120	0.58	1123	1155	1187	±4.77
130	0.57	1187	1223	1259	±5.19
140	0.55	1254	1294	1334	±5.62
150	0.54	1322	1357	1412	±6.07

So funktioniert der Thermosensor

- Der PTC600-Sensor erhöht seinen Widerstand mit der Temperatur. - Der Servoregler bewertet den Widerstand, um die Wicklungstemperatur zu erkennen. - Die **Warnschwelle** (1 kΩ) löst eine Warnung aus; die **Alarmschwelle** (1,1 kΩ) löst einen Fehler aus und stoppt den Antrieb. - Schließen Sie den Sensor gemäß der Verbindungsseite an den Antrieb an; die Verdrahtung ist dort gezeigt.

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

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

Last update: **2026/09/12 14:02**