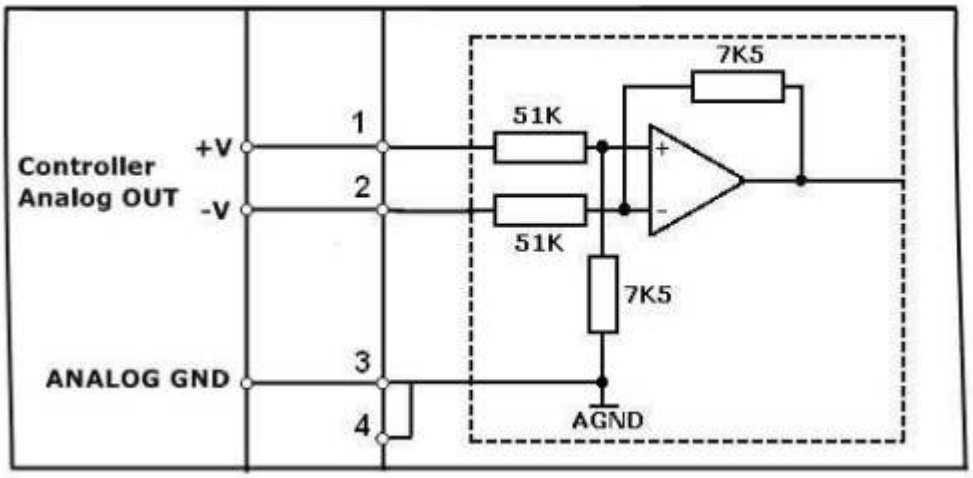
Antrieb mit analoger Referenz

Auf Anfrage kann der Servoverstärker über den Analogeingang gesteuert werden; er ist außerdem mit einem Ausgang „Line-Treiber“ 5V-Typ Encoder-Emulation ausgestattet.
Die Auflösung des emulierten Encoders ist dieselbe wie die des Hauptmotor-Encoders. Sie können keine Encoder-Emulation mit variabler Anzahl von Impulsen/Umdrehungen einstellen. Eine umfassende Übersicht über die Geräteverbindungen finden Sie in Absatz 6. Die für analoges Fahren zu verwendenden Steckverbinder sind C9: Analogeingang; C7 Encoder-Emulation und C5: Ein-/Ausgänge.

Analogeingang

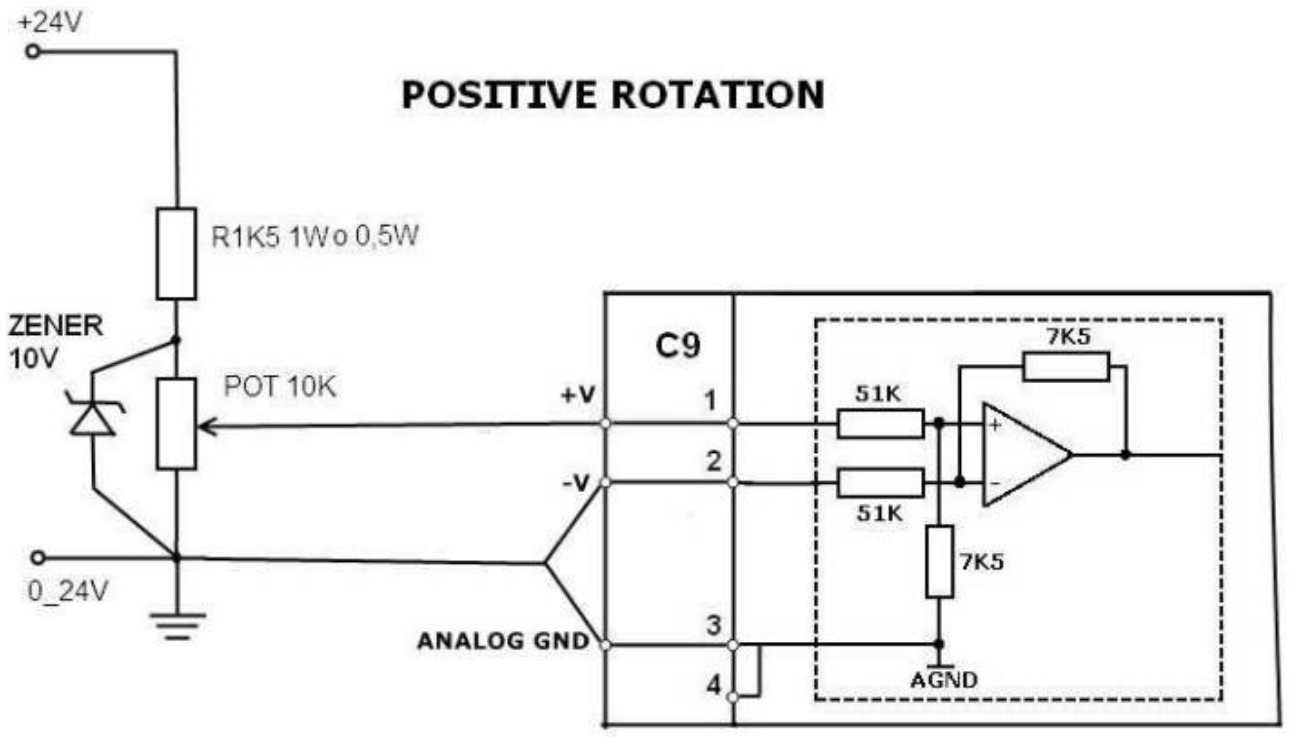
Analog-Eingang 1 Eingang (Klemme C9/1-4), differenzieller Analogeingang 12 Bit
Differenzielles Eingangsspannungsmaximum ± 10 V
Verbinden Sie den Controller (SPS oder NC) wie unten angegeben

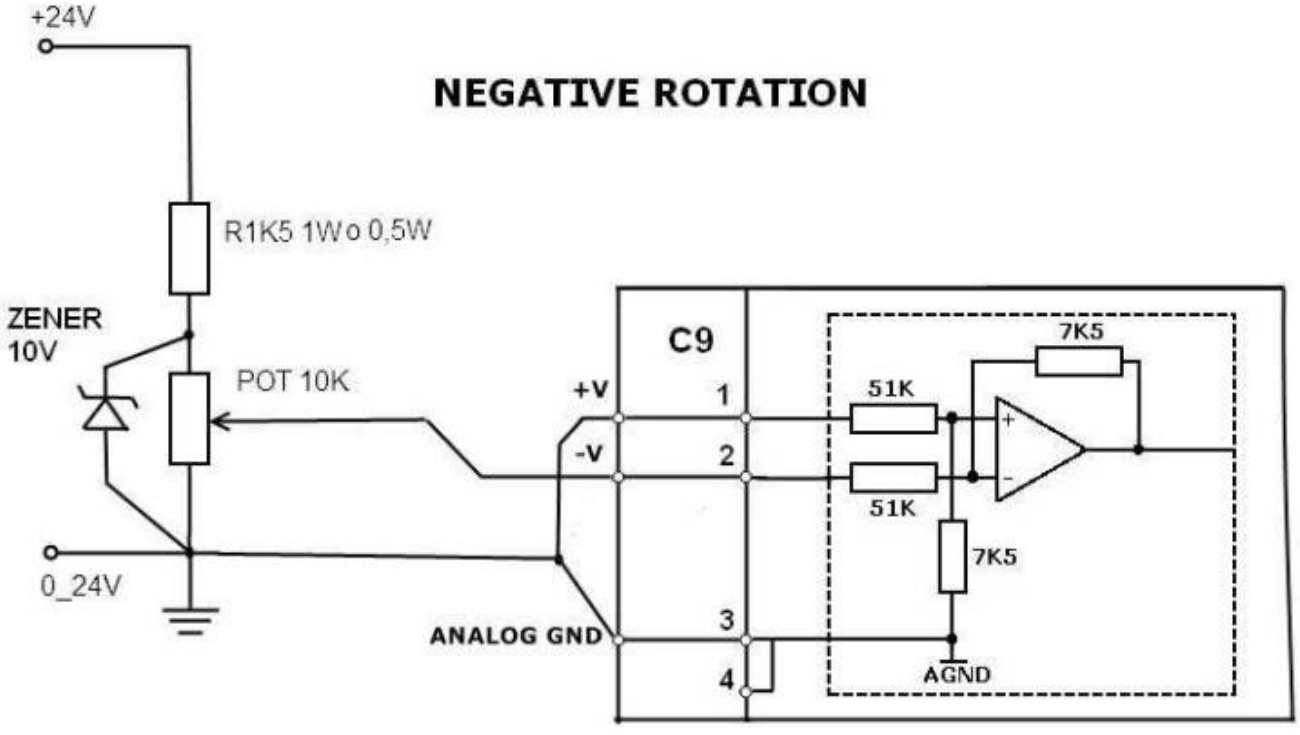
CONNECTOR C9		
PIN	NAME	DESCRIPTION
1	Analog In1 +	Analog input 1 positive
2	Analog In1 -	Analog input 1 negative
3	AGND	Analog Ground
4	AGND	Analog Ground



Beispiel mit einem Potentiometer

Wenn Sie den Servoverstärker mit einem Potentiometer fahren möchten und keine ± 10 V Doppelspannungsversorgung haben, kann die Spannung mit der folgenden Schaltung abgeleitet werden. Das erste Diagramm zeigt, wie der Motor mit einer Spannung von 0 bis 10 V gefahren wird, das zweite mit einer Spannung von 0 bis -10 V.





Encoder-Emulation

Mit der Option „analog“ bietet der Steckverbinder C7 die Emulation des Motor-Encoders. Der C8-Steckverbinder wird dagegen nicht montiert.
Der emulierte Encoder-Ausgang ist ein 5-V-Opto-Line-Treiber-Typ. Die Auflösung des emulierten

Encoders ist fest und entspricht dem Haupt-Encoder des Motors (Standard 2048 ppr)

C7 DESCRIPTION		
PIN	NAME	DESCRIZIONE
1	/CHA	Negative A channel
2	/CHB	Negative B channel
3	GND	Ground of the simulated encoder interface
4	CHZ	Z Channel.
5	PE	Shield, connected to the servo amplifier ground
6	N.C.	Not connected
7	CHB	B Channel.
8	/CHZ	Negative Z channel
9	CHA	A Channel.

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

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

Last update: **2026/09/11 22:34**