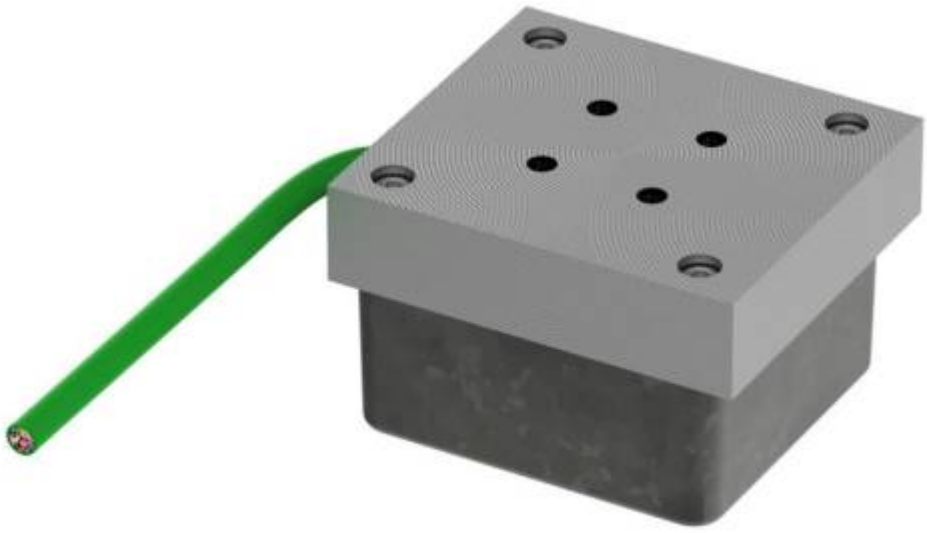
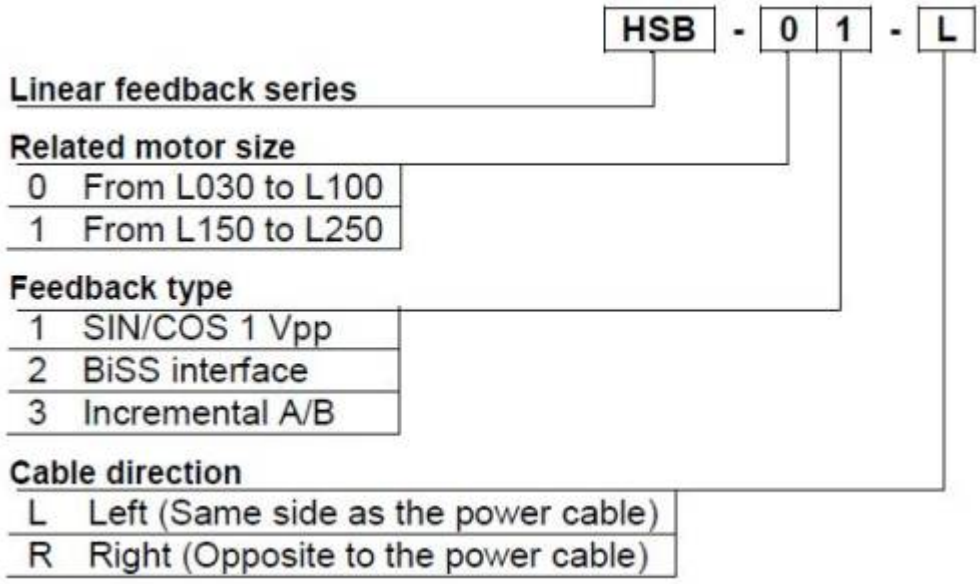
Sistema di posizionamento lineare HSB (Hall sensor Box)

Panoramica

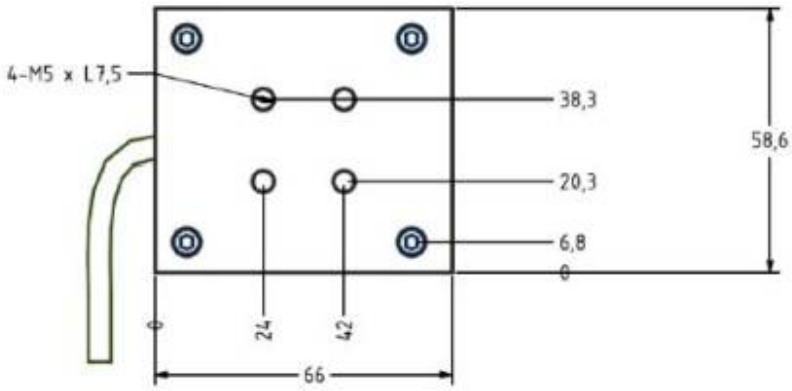
I motori della serie L possono essere forniti con un encoder lineare che può essere montato insieme alla parte primaria, senza la necessità di una striscia esterna. I tipi di feedback disponibili sono SIN/COS 1 Vpp.

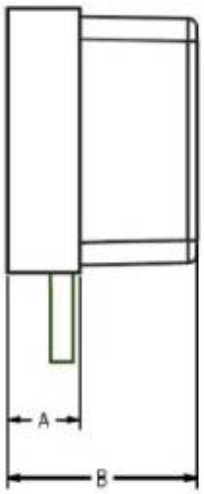


Codice tipo



Fori di montaggio

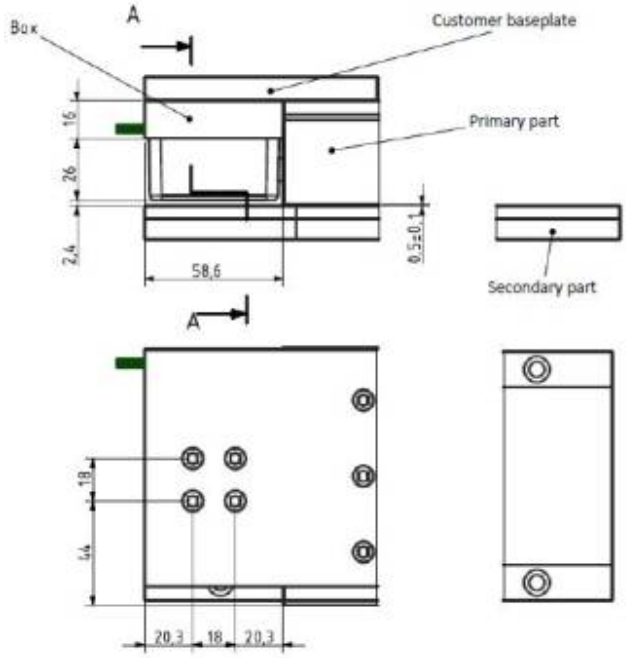


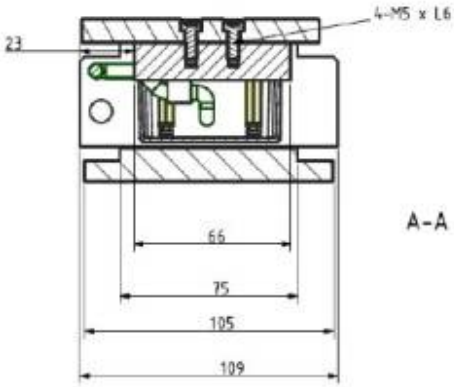


	HSB-0x	HSB-1x
A	16	18
B	42	44

Montaggio con la parte primaria del motore lineare

L'HSB deve essere montato in linea con la parte primaria e sovrapposto al centro della parte secondaria. Lo schema seguente mostra un esempio di montaggio con direzione del cavo a sinistra.





Colori dei fili

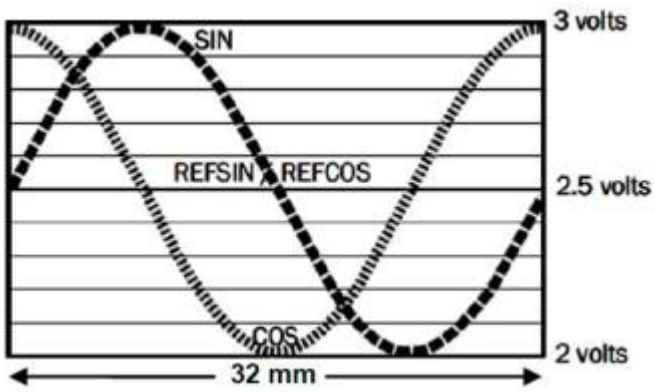
L'HSB è dotato di cavo PUR con lunghezza di 1 metro.



Colore	Descrizione segnale
Rosso	+5VDC (alimentazione encoder)
Blu	Massa (massa encoder)
Giallo	SIN+
Verde	SIN-
Grigio	COS+
Rosa	COS-

Segnale di uscita SIN/COS 1Vpp

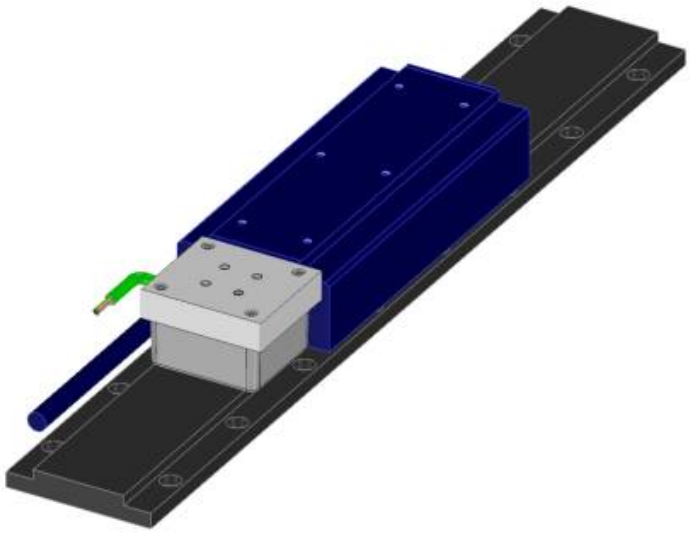
Il tipo di uscita del segnale standard HSB è SIN/COS 1Vpp, con un periodo del segnale corrispondente al passo polare del motore (32 mm).
L'uscita del segnale è di tipo differenziale con un'ampiezza di 0,5V per canale e un livello di riferimento di 2,5V.



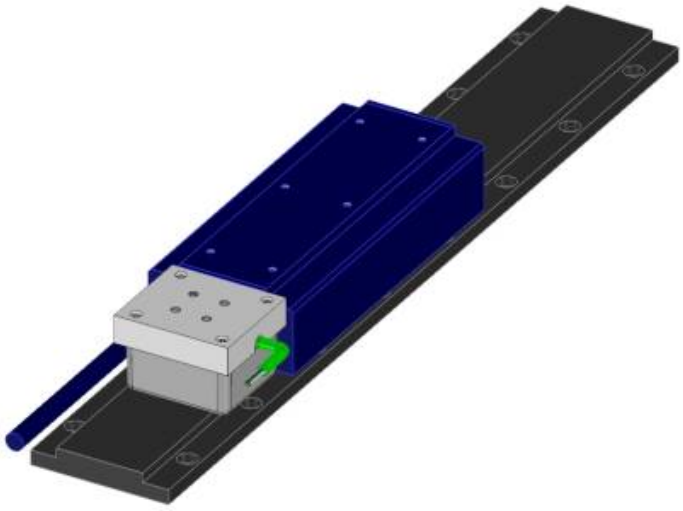
Esempio di montaggio

Versione HSB-L

File modello 3D: :ironcore_motors:hsb-01-l.zip



Versione HSB-R



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

Permanent link:
https://www.nilab.at/dokuwiki/doku.php?id=it:ironcore_motors:hsb_feedback

Last update: **2026/09/11 14:03**