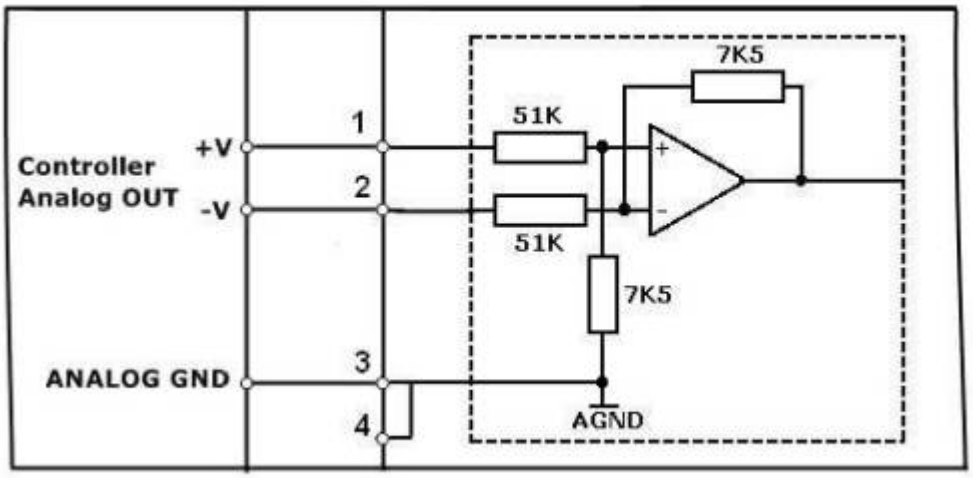
Drive con riferimento analogico

Su richiesta, il servoamplificatore può essere controllato tramite ingresso analogico; è inoltre dotato di un'uscita “line driver” tipo 5V emulazione encoder.
La risoluzione dell'encoder emulato è la stessa dell'encoder principale del motore. Non puoi impostare un'emulazione encoder con un numero variabile di impulsi/rivoluzioni. È possibile trovare una panoramica completa delle connessioni del dispositivo nel paragrafo 6. I connettori da usare per il pilotaggio in analogico sono C9: ingresso analogico; C7 emulazione encoder e C5: ingressi e uscite.

Ingresso analogico

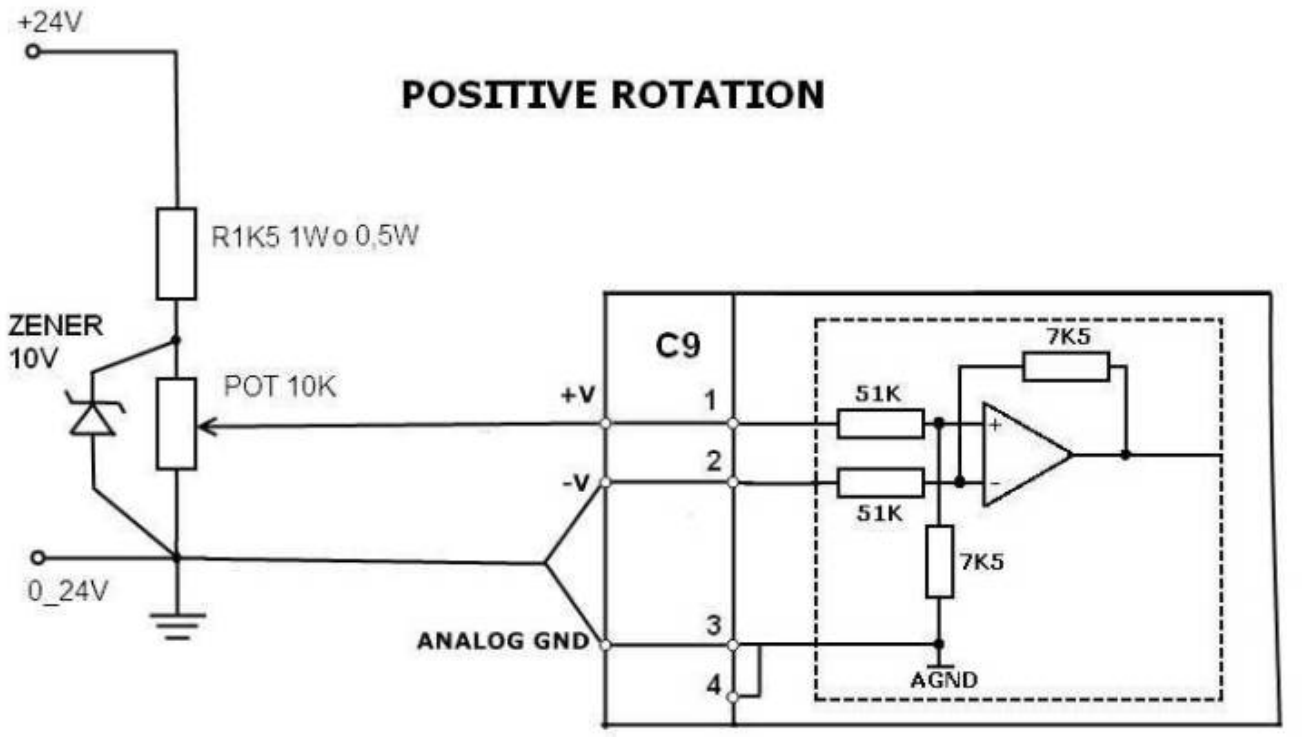
Ingresso Analog-In 1 (terminale C9/1-4), ingresso analogico differenziale 12bit
Tensione di ingresso differenziale max ± 10 V
Collega il controller (PLC o NC) come indicato sotto

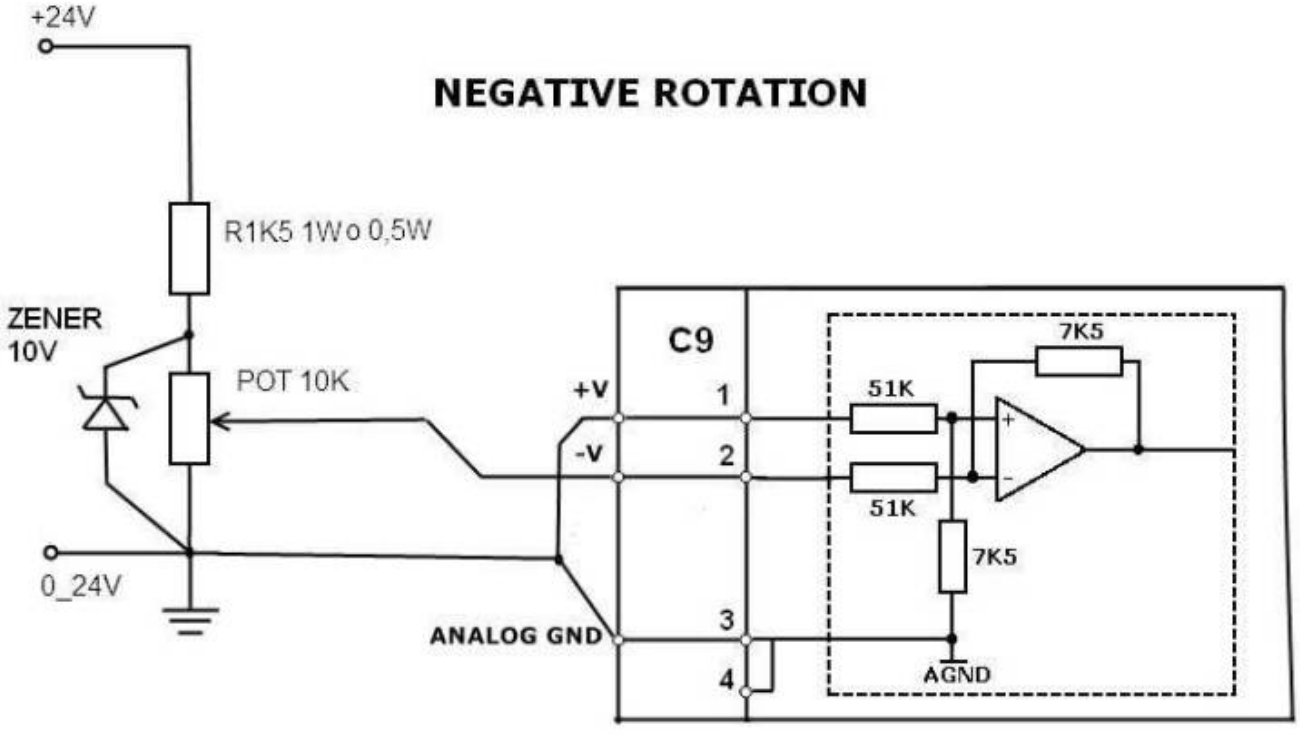
CONNECTOR C9		
PIN	NAME	DESCRIPTION
1	Analog In1 +	Analog input 1 positive
2	Analog In1 -	Analog input 1 negative
3	AGND	Analog Ground
4	AGND	Analog Ground



Esempio usando un potenziometro

Se vuoi pilotare il servoamplificatore con un potenziometro e non hai un doppio alimentatore di tensione ± 10V, la tensione può essere derivata usando il seguente circuito. Il primo diagramma mostra come pilotare il motore con una tensione da 0 a 10V, il secondo con una tensione da 0 a -10V.





Emulazione encoder

Con l'opzione “analog” il connettore C7 fornisce l'emulazione dell'encoder del motore. Il connettore C8 al contrario non verrà montato.
L'uscita encoder emulata è un tipo opto line-driver 5V. La risoluzione dell'encoder emulato è fissa ed è

la stessa dell'encoder principale
del motore (default 2048ppr)

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=it:mbd_servo_drive:analog_command

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