Feedback motore

Questa pagina descrive la connessione **feedback motore** del servo azionamento MBD. Il drive supporta sia feedback motore rotativo che lineare, a seconda dell'applicazione.

Feedback motore rotativo

Il dispositivo di feedback standard usato è un encoder incrementale con Hall.

C6 CONNECTOR		
PIN	NAME	DESCRIPTION
1	HU	U Hall sensor
2	HV	V Hall sensor
3	HW	W Hall sensor
4	+5V	Encoder supply 5VDC@250mA
5	GND	GND encoder supply
6	CHA	A Channel incremental encoder
7	CHB	B Channel incremental encoder
8	CHZ	Z Channel incremental encoder
9	SHIELD	Shield
10	N.C.	Not Connected
11	GND	Negative motor thermal sensor -
12	STM	Positive motor thermal sensor +
13	CHA-	Encoder negative A channel
14	CHB-	Encoder negative B channel
15	CHZ-	Encoder negative Z channel

Feedback motore lineare - SIN/COS 1Vpp

Per i motori lineari si usa il feedback SIN/COS 1Vpp.

C6 CONNECTOR		
PIN	NAME	DESCRIPTION
1	N.C.	
2	N.C.	
3	N.C.	
4	+5V	Encoder supply 5VDC@250mA
5	GND	GND encoder supply
6	CHA	SIN+
7	CHB	COS+
8	CHZ	
9	SHIELD	Shield
10	N.C.	Not Connected
11	GND	Negative motor thermal sensor -
12	STM	Positive motor thermal sensor +
13	CHA-	SIN-
14	CHB-	COS-
15	N.C.	

Note sul feedback

- **Motore rotativo**: encoder incrementale con segnali Hall (standard). - **Motore lineare**: feedback SIN/COS 1Vpp (1 periodo seno per passo polare). - Il feedback è collegato al connettore feedback motore C6. - Verifica il tipo di feedback e i livelli di segnale rispetto al datasheet del motore prima della messa in servizio; il pinout è mostrato nella pagina di collegamento feedback motore.

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

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

Last update: **2026/09/12 13:16**