

# MBD 230/400 Servo Drive



MBD è una nuova gamma di servo azionamento a basso costo e alta potenza. Sono disponibili cinque dimensioni, da 3 A a 42 A di funzionamento continuo. Il drive è offerto con controllo EtherCAT, CANopen o analogico, e include un'ampia gamma di opzioni di feedback.

## Motori controllabili:

| Voce                                                                    |
|-------------------------------------------------------------------------|
| Motori sincroni brushless con controllo di coppia, velocità e posizione |
| Motori lineari brushless                                                |

## Feedback motore disponibile:

| Voce                        |
|-----------------------------|
| Encoder con Hall (standard) |
| SIN/COS 1Vpp                |
| Hiperface assoluto          |

Scheda catalogo

## Caratteristiche hardware

| Voce                                                           |
|----------------------------------------------------------------|
| Slave CANopen (profilo DS402)                                  |
| Interfaccia EtherCAT                                           |
| Modbus RTU                                                     |
| Emulazione encoder tipo A-B-Z                                  |
| Resistenza di clamp integrata per freno con monitoraggio       |
| 5 ingressi optoisolati e 3 uscite configurabili                |
| 2 ingressi per disabilitare la sicurezza STO A, STO B          |
| Display a 2 righe                                              |
| 1 relè drive-OK                                                |
| Interfaccia RS232 per configurazione e trasferimento dati      |
| Linea di alimentazione esterna per il circuito logico (24 VDC) |

## Caratteristiche software

| Voce                                                                                           |
|------------------------------------------------------------------------------------------------|
| Posizionatore assoluto sull'interfaccia fieldbus (slave CANopen) o via I/O con ingresso homing |
| Modalità profile position, velocity mode e interpolation position mode                         |
| Frenatura di emergenza con controllo di posizione statico                                      |
| Ingresso analogico $\pm 10$ V                                                                  |
| Regolazione PID impostabile                                                                    |
| Controllo di coppia e velocità tramite ingresso digitale                                       |
| Monitoraggio avanzato delle funzioni tramite l'interfaccia RS232 con emulazione oscilloscopio  |

From:

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

Permanent link:

[https://www.nilab.at/dokuwiki/doku.php?id=it:mbd\\_servo\\_drive:start](https://www.nilab.at/dokuwiki/doku.php?id=it:mbd_servo_drive:start)

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

