

PD2-O41

Hochpoliger Plug & Drive DC-Servomotor - NEMA 17



OPTION



SOFTWARE



TECHNISCHE DATEN

Betriebsspannung	12 bis 24 VDC
max. Phasenstrom	max. 2.7 A (in 1%-Stufen einstellbar) = 150 %, 1.8 A = 100%
Schnittstelle	RS485 oder CANopen
Betriebsarten	RS485: Takt-Richtung, Position, Drehzahl, Flagposition, Analog, Joystick CANopen: Profile Positioning, Velocity, Homing
Schrittfrequenz	bis zu 1 MHz bei 1/64
Eingänge	6 Digitaleingänge (5V TTL), 1 Analogeingang max +10/min -10 V einstellbar
Ausgänge	3 Opencollector, 24 V/0,5 A max.
Stromabsenkung	einstellbar in 1%-Stufen
Schutzschaltung	Überspannung, Unterspannung und Temperatur >80°C, integr. Ballastschaltung
Temperaturbereich	-10 bis +40°C
Neue Funktionen	Sinuskommutierung/dspDrive/als Ablaufsteuerung mit NanoJ easy programmierbar (RS485)

BESTELLBEZEICHNUNG

PD2-O4118S1404-
2 = RS485 Schnittstelle
3 = CANopen Schnittstelle



ZUBEHÖR

ZK-RS485-USB	Konverter
Z-K4700/50	Ladekondensator
ZK-SMCI12	RS485-Kabel
ZK-SMCI12-3	CANopen-Kabel
ZK-SMCI12-IO	IO-Kabel



WARNHINWEIS



Wir empfehlen zur Stabilisierung der Betriebsspannung einen ausreichend dimensionierten Stützkondensator.

PD2-O41

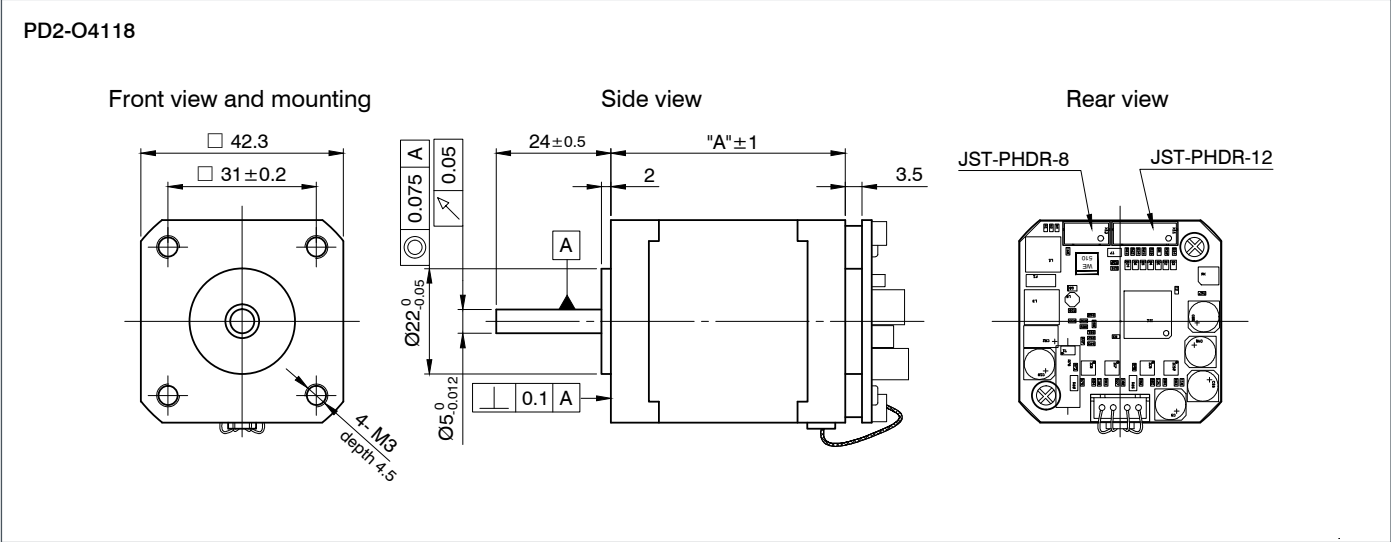
Hochpoliger Plug & Drive DC-Servomotor - NEMA 17



AUSFÜHRUNGEN

Typ	Haltemoment Ncm	Gewicht kg	Länge „A“ mm	Schnittstelle
PD2-O4118S1404	20	0.21	31	RS485, CANopen
PD2-O4118L1804	50	0.39	49	RS485, CANopen

MASSBILD (IN MM)



KENNLINIEN

