

Nidec M700 Servoantrieb

1) Encoder-Konfiguration

TTK50 Sick

Parameter	Beschreibung	Wert
03.033	P1 Drehzahl-Drehungen Bits	16
03.034	P1 Drehzahl-Linien pro Umdrehung	32
03.035	P1 Comms-Bits	26
03.036	P1 Versorgungsspannung	8V
03.037	P1 Comms Baudrate	300k Baud
03.038	P1 Gerätetyp	SC Hiperface
03.039	P1 Abschluss-Auswahl	1
03.040	P1 Fehlererkennungsstufe	0000 0011
03.041	P1 Auto-Konfigurationsauswahl	Deaktiviert
03.049	P1 Zusätzliche Einschaltverzögerung	2,0 s
03.052	P1 Lineare Comms-Teilung	0,031
03.053	P1 Lineare Linienteilung	1,000
03.054	P1 Einheiten für lineare Comms- und Linienteilung	Millimeter
03.055	P1 Polpaarabstand	32,00 mm

LIC411 Heidenhain

Parameter	Beschreibung	Wert
03.033	P1 Drehzahl-Drehungen Bits	16
03.034	P1 Drehzahl-Linien pro Umdrehung	32
03.035	P1 Comms-Bits	36
03.036	P1 Versorgungsspannung	5V
03.037	P1 Comms Baudrate	1M Baud
03.038	P1 Gerätetyp	Endat
03.039	P1 Abschluss-Auswahl	1
03.040	P1 Fehlererkennungsstufe	0000 0011
03.041	P1 Auto-Konfigurationsauswahl	Aktiviert
03.049	P1 Zusätzliche Einschaltverzögerung	0 s
03.052	P1 Lineare Comms-Teilung	0,001
03.053	P1 Lineare Linienteilung	0,000
03.054	P1 Einheiten für lineare Comms- und Linienteilung	Mikrometer
03.055	P1 Polpaarabstand	32,00 mm

2) Thermosensor-Konfiguration

Standard-Thermosensor ist 2 x PTC600 in Reihe.

Parameter	Beschreibung	Wert
05.051	Rotortemperaturquelle	An In 3
07.046	Analogeingang 3 Thermistortyp	DIN44082
07.048	Analogeingang 3 Thermistoren-Auslöseschwelle	3300 Ohm
07.049	Analogeingang 3 Thermistoren-Rücksetzschwelle	1800 Ohm

From:

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

Permanent link:

https://dokuwiki.nilab.at/doku.php?id=de:lma_actuator:m700_drive

Last update: **2026/09/11 21:36**

