

MBD 230/400 Servoantrieb



MBD ist eine neue Reihe von kostengünstigen, leistungsstarken Servoantrieben. Es sind fünf Größen erhältlich, von 3 A bis 42 A Dauerbetrieb. Der Antrieb wird mit EtherCAT, CANopen oder analoger Steuerung angeboten und umfasst eine breite Palette von Feedback-Optionen.

Steuerbare Motoren:

Element
Bürstenlose Synchronmotoren mit Drehmoment-, Geschwindigkeits- und Positionsregelung
Bürstenlose Linearmotoren

Verfügbares Motor-Feedback:

Element
Encoder mit Hall (Standard)
SIN/COS 1Vpp
Absoluter Hiperface

Katalogblatt

Hardware-Funktionen

Element
CANopen-Slave (DS402-Profil)
EtherCAT-Schnittstelle
Modbus RTU
A-B-Z-Typ-Encoder-Emulation
Integrierter Brems-Klemmenwiderstand mit Überwachung
5 optoisolierte Eingänge und 3 konfigurierbare Ausgänge
2 Eingänge zum Deaktivieren von Sicherheit STO A, STO B
2-zeiliges Display
1 Drive-OK-Relais
RS232-Schnittstelle für Konfiguration und Datentransfer
Externe Stromleitung für den Logikstromkreis (24 VDC)

Software-Funktionen

Element
Absoluter Positionierer auf der Feldbusschnittstelle (CANopen-Slave) oder über I/O mit Homing-Eingang
Profilpositionsmodus, Geschwindigkeitsmodus und Interpolationspositionsmodus
Notbremsung mit statischer Positionsregelung
± 10 V Analogeingang
Einstellbare PID-Regelung
Drehmoment- und Geschwindigkeitsregelung über digitaleingang
Erweiterte Funktionsüberwachung über die RS232-Schnittstelle mit Oszilloskop-Emulation

From:

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

Permanent link:

https://dokuwiki.nilab.at/doku.php?id=de:mbd_servo_drive:start

Last update: **2026/09/11 22:35**

