

Xtrapulspack Easy Servoantrieb

Um den Antrieb für die Arbeit mit NILAB zu konfigurieren, siehe diese Seite:

https://www.nilab.at/dokuwiki/doku.php?id=green_drive_motors:xtrapulspack

Software für die Parametrierung des Antriebs:

<https://www.nilab.at/download/gemdrive-studio-5-36-infranor-drive/?wpdmdl=7376&refresh=67a1d90a4104f1738660106>

Für die Steuerung über CANopen-Feldbus laden Sie die EDS hier herunter:

[:miniature_motors:eds_file_easy-ak_v1.31.zip](#)

Serielle und CANopen-Kommunikation - X5-Steckverbinder-Pinout

Vorgeschlagener USB-zu-RS232-Konverter: https://ftdichip.com/products/usb-rs232-we-1800-bt_0-0/

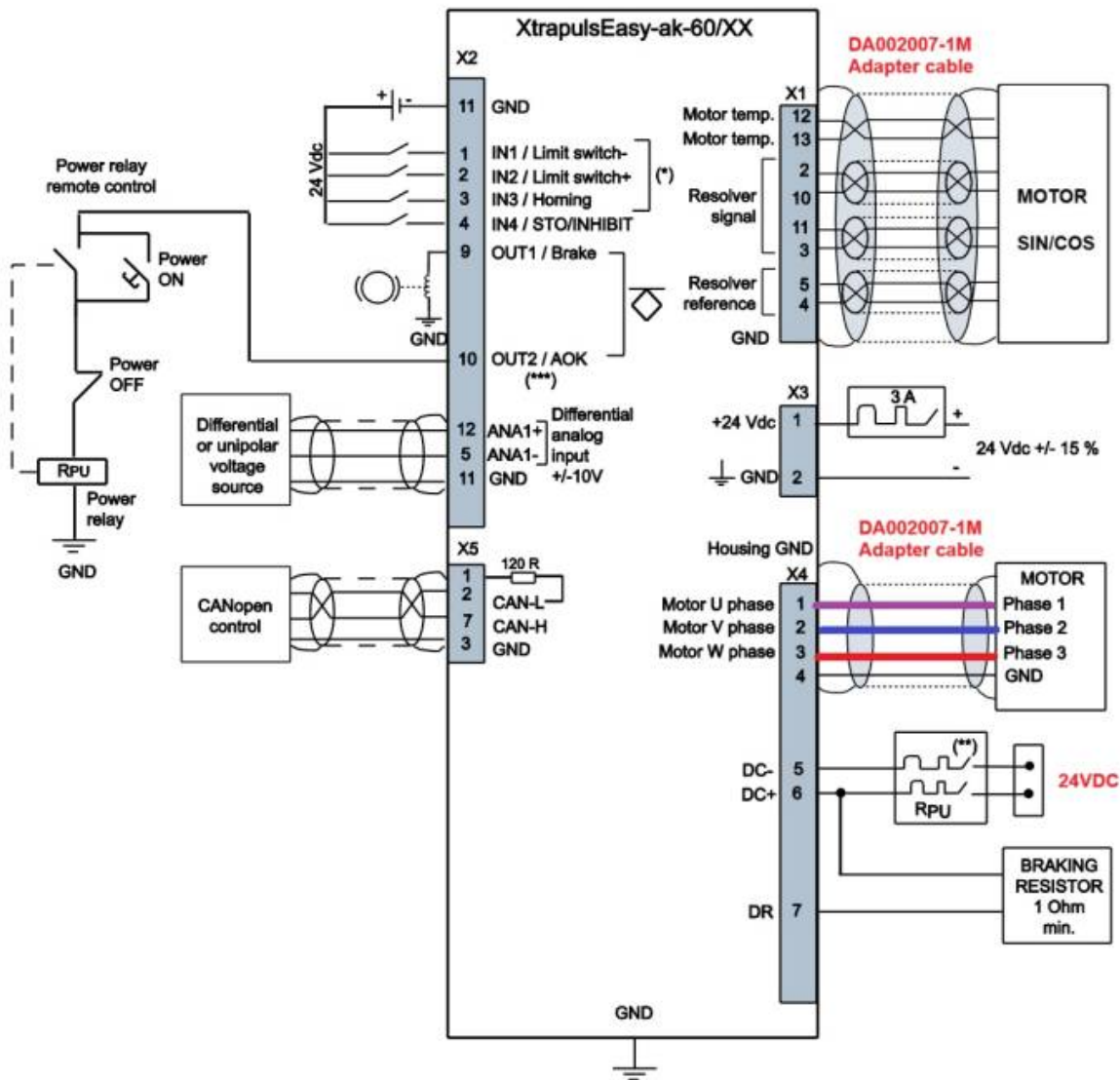
SUB D 9 pin male connector

PIN	FUNCTION	REMARKS
1	Termination resistor	Connect X5.1 to X5.7 to enable the termination resistor
2	CAN-L	Line CAN-L (dominant low)
3	GND	GND signal for CAN communication
4	TXD	Transmit data RS-232
5	GND	GND (shield connection if no 360° connection on the connector). 360° shield connection is highly recommended.
6		Reserved
7	CAN-H	Line CAN-H (dominant high)
8	RXD	Receive data RS-232
9		Reserved

Default parameters for the CANopen bus are:

- Transmission speed of 1 Mb/s,
- Address set at 1,

Motor- und Feedback-Anschlüsse



Mechanische Abmessungen und Steckverbinderposition des Servoantriebs



From:

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

Permanent link:

https://dokuwiki.nilab.at/doku.php?id=de:miniature_motors:xtrapulseasy

Last update: **2026/09/11 23:24**

