

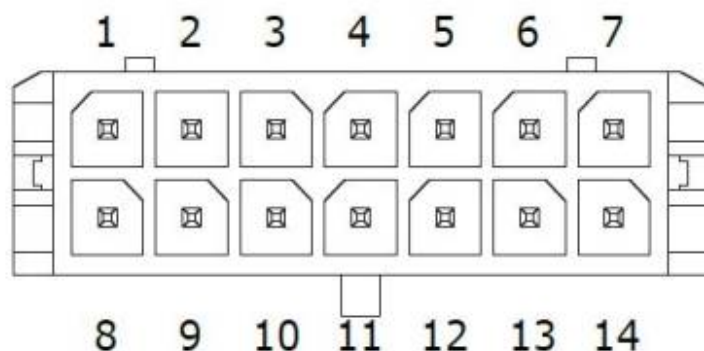
Collegamento feedback motore Epulse50

Questa pagina descrive il **collegamento feedback motore** del servo drive Epulse50. Il drive supporta diversi tipi di feedback; il collegamento corretto dipende dal motore e dall'opzione di feedback ordinata.

Il Epulse50 è in grado di lavorare con diversi tipi di feedback motore:

1. Resolver
2. SIN/COS 1Vpp (1 periodo sinusoidale per 1 rotazione dell'albero)
3. ABZ + Hall
4. Solo Hall
5. Resolver a reluttanza variabile (su richiesta)
6. Sensorless (su richiesta)

I/O CONNECTOR C1		
PIN	NOME	DESCRIZIONE
1	HV	Hall sensor V input
2	5V	Output supply 5V@300mA
3	GND	GND-5V
4	/CHZ	Inverted Z channel encoder input
5	CHZ	Z channel encoder input
6	RES OUT	Resolver sinusoidal output
7	GND	GND-5V
8	HU	Hall sensor U input
9	HW	Hall sensor W input
10	/CHA or /SIN_IN or /RES_SIN	Inverted A channel encoder input or inv. Sinus input or inv. Resolvert sinus input
11	CHA or SIN_IN or RES_SIN	A channel encoder input or Sinus input or Resolvert sinus input
12	/CHB or /COS_IN or /RES_COS	Inverted B channel encoder input or inv. Cosinus input or inv. Resolvert cosinus input
13	CHB or COS_IN or RES_COS	B channel encoder input or Cosinus input or Resolvert cosinus input
14	STM	Motor thermal sensor



C1
Motor Feedback

Porta	Codice di ordinazione	Marca	Descrizione
C1	43025-1400	Molex	14 poli maschio, per feedback motore (alloggiamento ricevitore)

Note di cablaggio

- Seleziona il tipo di feedback che corrisponde al motore e all'applicazione (accuratezza di posizione, intervallo di velocità, risoluzione). - Usa il connettore elencato sopra (porta C1) con il connettore di accoppiamento e il pinout corretti. - I segnali di feedback devono essere collegati secondo la pagina di pinout; verifica la tensione di alimentazione e i livelli di segnale prima della messa in servizio.

From:

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

Permanent link:

https://dokuwiki.nilab.at/doku.php?id=it:epulse50_dc_servodrive:motor_feedback

Last update: **2026/09/11 14:59**

