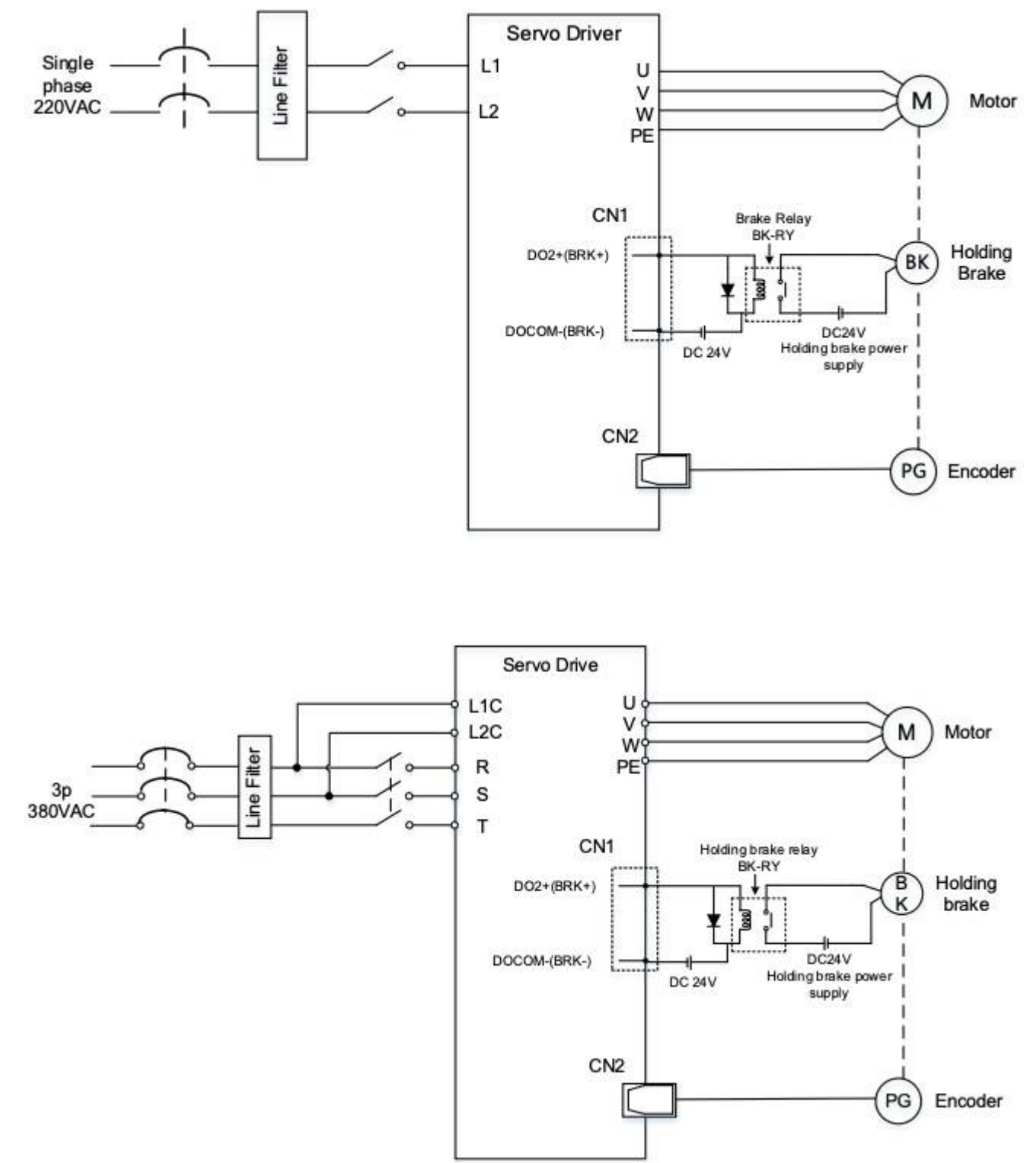


# Freno di tenuta

Il freno di tenuta viene attivato quando il servo drive non è alimentato per impedire che l'asse si muova a causa della gravità o di altre forze esterne bloccando il motore in posizione. Di solito viene usato su assi montati verticalmente rispetto al terreno così che il carico non cada sotto l'influenza della gravità quando il drive è spento o quando si verifica un allarme.

## Diagramma di cablaggio del freno di tenuta



**Voce**

Potrebbe esserci rumore meccanico quando il motore con freno di tenuta è in funzione, ma non influisce sulla funzionalità del motore.

Quando il circuito del freno di tenuta è chiuso (freno di tenuta disattivato), potrebbe esserci dispersione di flusso magnetico. Si prega di fare attenzione a non usare sensori magnetici attorno al motore con freno di tenuta.

La tensione operativa di 24V per il freno di tenuta deve essere garantita per mantenere la funzionalità del freno di tenuta. Considera la caduta di tensione su lunghi cavi motore dovuta all'aumento della resistenza del cavo.

Si raccomanda di avere un alimentatore switching isolato per il freno di tenuta per prevenire malfunzionamenti del freno di tenuta in caso di caduta di tensione.

Se il motore usa un encoder magnetico, i fili del freno di tenuta devono essere differenziati tra terminale positivo e negativo per prevenire interferenze con l'encoder magnetico dovute a polarità errata. Potrebbe causare allarmi, perdita di precisione dell'encoder o vibrazioni anomale, ecc. Il motore con encoder ottico non ha tale problema, quindi il circuito del freno di tenuta può essere collegato in qualsiasi modo.

From:

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

Permanent link:

[https://dokuwiki.nilab.at/doku.php?id=it:nl7\\_servo:holding\\_brake](https://dokuwiki.nilab.at/doku.php?id=it:nl7_servo:holding_brake)

Last update: **2026/09/11 21:02**

