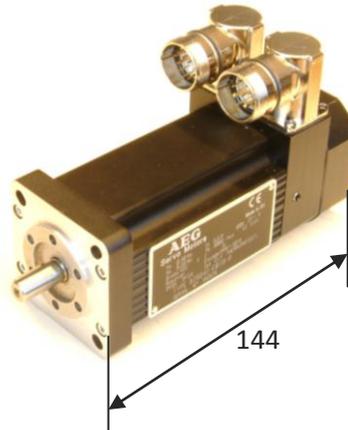


DATENBLATT SERVOMOTOR

LAFERT B28 D4

3 Phasen Servomotoren
Ausführung 4 polig, bürstenlos mit integriertem
Encoder. Metallstecker vollgeschirmt.
Optional: Welle mit Keilbahn / Bremse intern



Pin Belegung

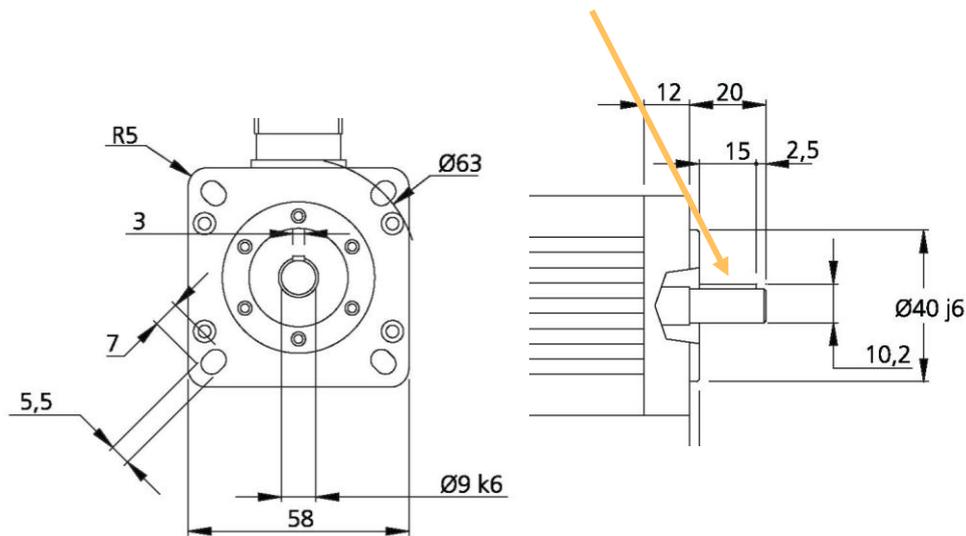
Encoder Hall	
Signale	Pin Belegung
Gnd	1
5V	2
Enc A	3
Enc A*	4
Enc B	5
Enc B*	6
Enc Z	7
Enc Z*	8
Hall U	9
Hall U*	10
Hall V	11
Hall V*	12
Hall W	13
Hall W*	14

Motor	
Signale	Pin Belegung
Phase U	4
Phase V	6
Phase W	8
Thermo	1
Thermo	2
Bremse +24V	3
Bremse 0V	5

Motordaten LAFERT B28 D4

Nn	3000 U/min
Nmax	6000 U/min
In	6.6A
Ip	23 A
Mn	0.38 Nm
Mpeak	1.4 Nm
Torque constant	0,061 Nm / A
EMF	11V / 3000 U/min
Inertia	$0.127 \cdot 10^{-4} \text{ kgm}^2$
Resistance coil	0,354 Ohm
Inductance coil	0,499 mH
Enc Inc. / U	1024
A/ B/ Z Signal	RS 422

Abmessungen Flansch Optional Welle mit Keilbahn



Empfohlene Servocontroller

XENAX® Xvi 75V8
 XENAX® Xv 50V6
 XENAX® Xvo 50V5
 Sv 72V10 AC

Servomotor mit Keilbahn und Bremse

Der Servomotor mit Keilbahn und Bremse ist nur mit dem XENAX® Xvi 75V8 möglich. Zusätzlich wird ein Spezialkabel für Servomotor inkl. Bremse benötigt.

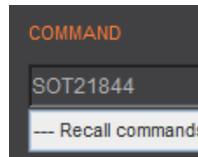
Die Bremse wird auf Output 1 des 26 Pol D-Sub Steckers verkabelt.

Zusätzlich müssen folgende Einstellungen im WebMotion® programmiert werden:

Brake auf Output 1
(unter *application / i/o*)



SOT 21844 und SOA 254 setzen (unter *move axis/by command*)



SERVOMOT_LAFERT_D.doc/ 23.05.2014 / OWA

Jenny Science AG
Sandblatte 7a
CH-6026 Rain, Schweiz

Tel +41 (0) 41 455 44 55
Fax +41 (0) 41 455 44 50

www.jennyscience.ch
info@jennyscience.ch

© Copyright Jenny Science AG 2014