



### SOFTWARE



MOTOR-CONTROLLER

### TECHNISCHE DATEN

Temperaturbereich	-10 °C - 40 °C
Anzahl Digitaleingänge	5
Typ Digitaleingänge	5/24 V umschaltbar
Digitalausgänge	3
Typ Digitalausgang	open-drain (max. 24 V/100 mA)
Anzahl Analogeingänge	2
Typ Analogeingang	0-20 mA/0-10 V umschaltbar, 0-10 V
Typ Encodersignal	inkrementell

### AUSFÜHRUNGEN

Typ	Schnittstelle	Nennstrom (RMS) A	Spitzenstrom (RMS) A	Betriebsspannung VDC	Encodereingang	Bremsenausgang	Passende Motoren	Gewicht kg
C5-E-1-03	USB, Modbus RTU	6	6	12 - 48	✓	✓	Schrittmotoren, Bürstenlose DC-Motoren	0.27
C5-E-2-03	USB, Modbus RTU	10	30	12 - 48	✓	✓	Schrittmotoren, Bürstenlose DC-Motoren	0.27
C5-E-1-09	USB, CANopen	6	6	12 - 48	✓	✓	Schrittmotoren, Bürstenlose DC-Motoren	0.27
C5-E-2-09	CANopen, USB	10	30	12 - 48	✓	✓	Schrittmotoren, Bürstenlose DC-Motoren	0.27
C5-E-1-11	EtherNet/IP, USB	6	6	12 - 48	✓	✓	Schrittmotoren, Bürstenlose DC-Motoren	0.27
C5-E-2-11	USB, EtherNet/IP	10	30	12 - 48	✓	✓	Schrittmotoren, Bürstenlose DC-Motoren	0.27
C5-E-1-21	USB, EtherCAT	6	6	12 - 48	✓	✓	Schrittmotoren, Bürstenlose DC-Motoren	0.27
C5-E-2-21	EtherCAT, USB	10	30	12 - 48	✓	✓	Schrittmotoren, Bürstenlose DC-Motoren	0.27
C5-E-1-81	USB, Modbus TCP	6	6	12 - 48	✓	✓	Schrittmotoren, Bürstenlose DC-Motoren	0.27
C5-E-2-81	USB, Modbus TCP	10	30	12 - 48	✓	✓	Schrittmotoren, Bürstenlose DC-Motoren	0.27

### BESTELLBEZEICHNUNG



### ZUBEHÖR



### WARNHINWEIS

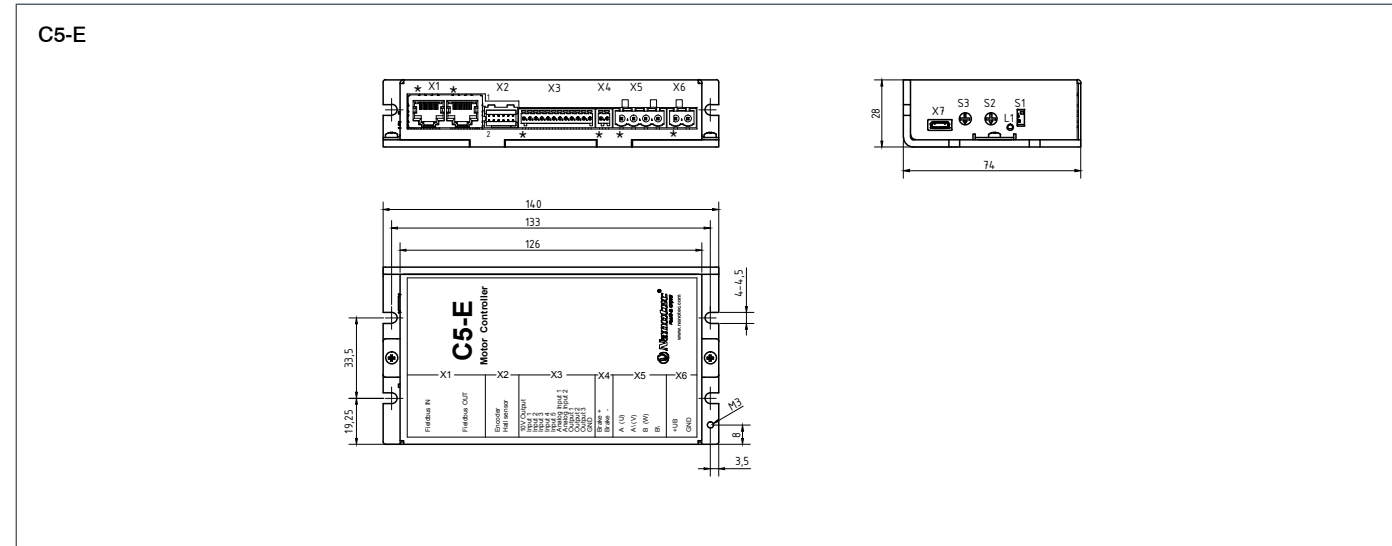


**C5-E-**  
 1-09 = Low-Current-Version  
 2-09 = High-Current-Version

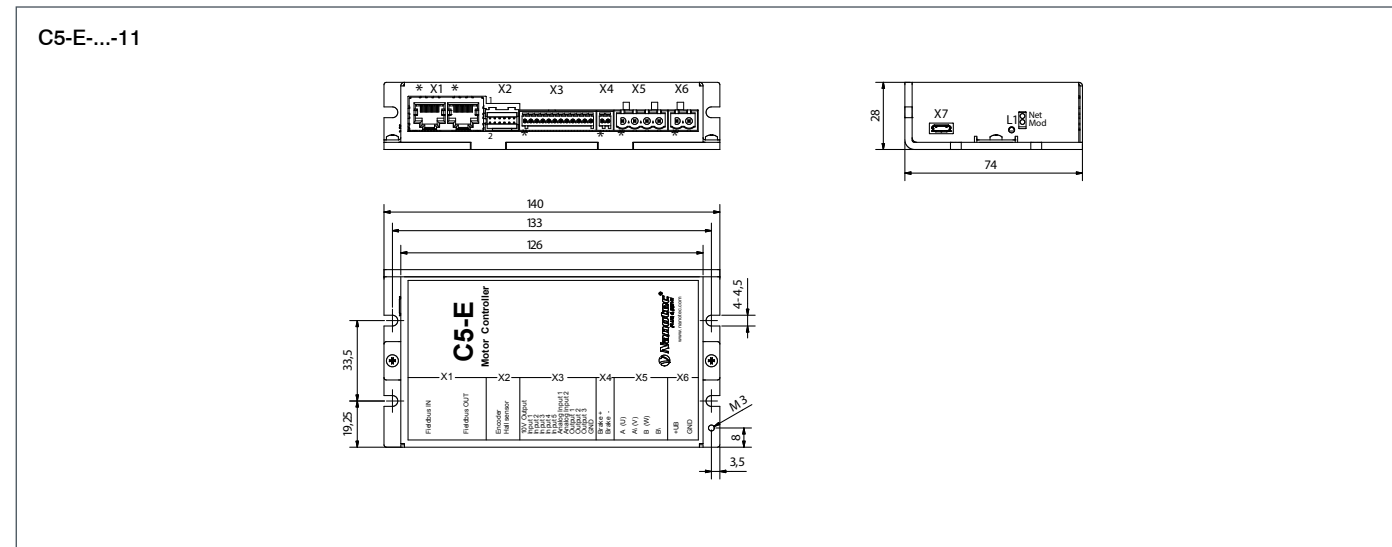
**ZK-MICROUSB** USB-Kabel  
**ZK-NOE-10-500-S-PADP** Encoderkabel  
**ZK-PADP-12-500-S** Encoderkabel  
**ZK-WEDL-500-S-PADP** Encoderkabel  
**ZK-M12-8-2M-2-PADP** M12-Kabel  
**ZK-M12-12-2M-2-PADP** M12-Kabel

Wir empfehlen zur Stabilisierung der Betriebsspannung einen ausreichend dimensionierten Stützkondensator.

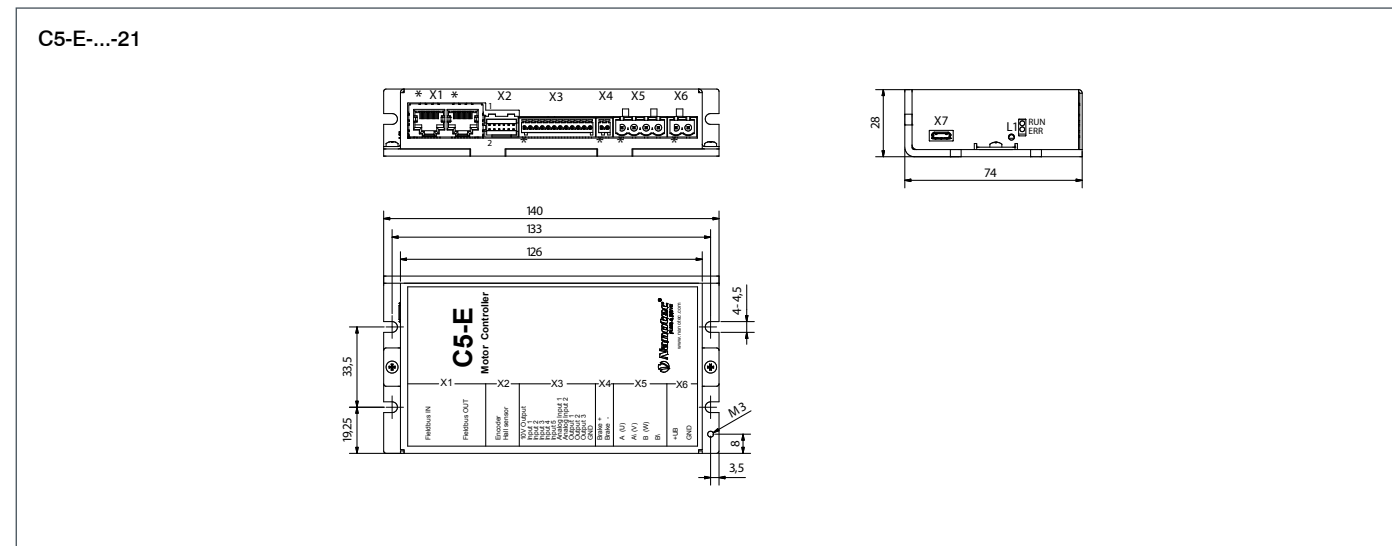
MASSBILD (IN MM)



C5-E-...-11



C5-E-...-21



MASSBILD (IN MM)

