



SOFTWARE



TECHNISCHE DATEN

Temperaturbereich	-10 °C - 40 °C
Anzahl Digitaleingänge	6
Typ Digitaleingänge	5/24 V umschaltbar oder 5-24 V
Digitalausgänge	2
Typ Digitalausgang	open-drain (max. 24 V/500 mA)
Anzahl Analogeingänge	2
Typ Analogeingang	-10 - +10 V/0-20 mA umschaltbar
Typ Encodersignal	inkrementell

AUSFÜHRUNGEN

Typ	Schnittstelle	Nennstrom (RMS) A	Spitzenstrom (RMS) A	Betriebsspannung VDC	Encoder Eingang	Bremsenausgang	Passende Motoren	Gewicht kg
N5-1	EtherCAT, CANopen, Modbus TCP, Modbus RTU	10	10	12 - 72	✓	✓	Schrittmotoren, Bürstenlose DC-Motoren	0.38
N5-2	EtherCAT, CANopen, Modbus TCP, Modbus RTU	18	40	12 - 48	✓	✓	Schrittmotoren, Bürstenlose DC-Motoren	0.38

BESTELLBEZEICHNUNG

N5-1-
 1 = EtherCAT
 2 = CANopen
 3 = EtherNet/IP
 4 = Modbus TCP
 5 = Modbus RTU

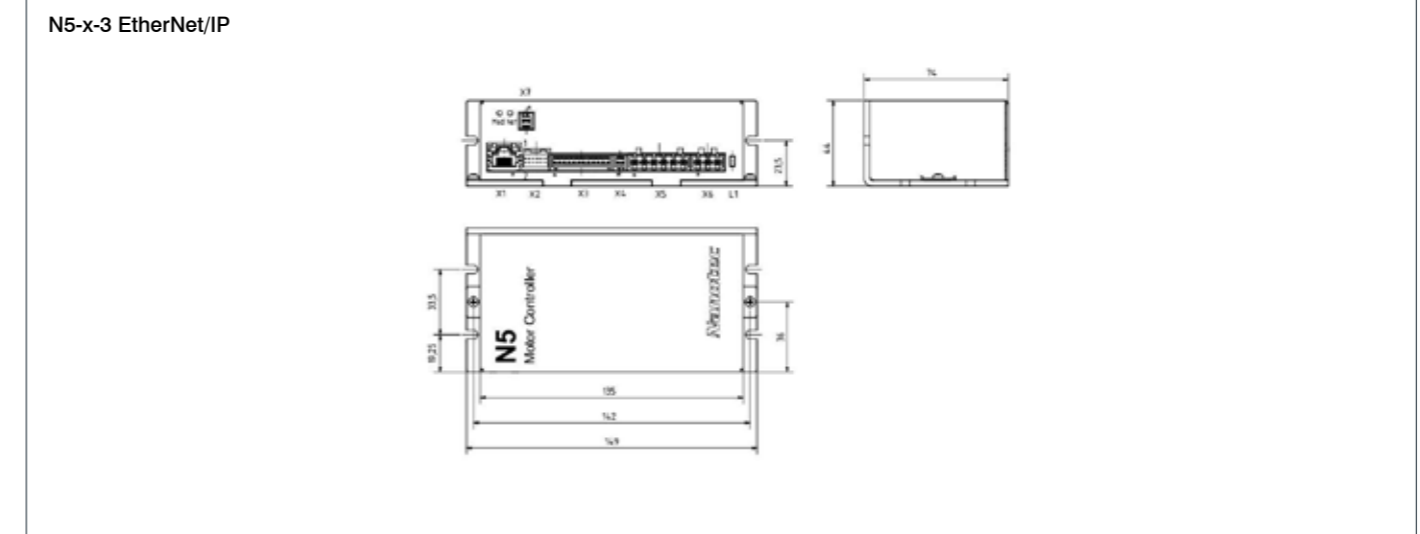
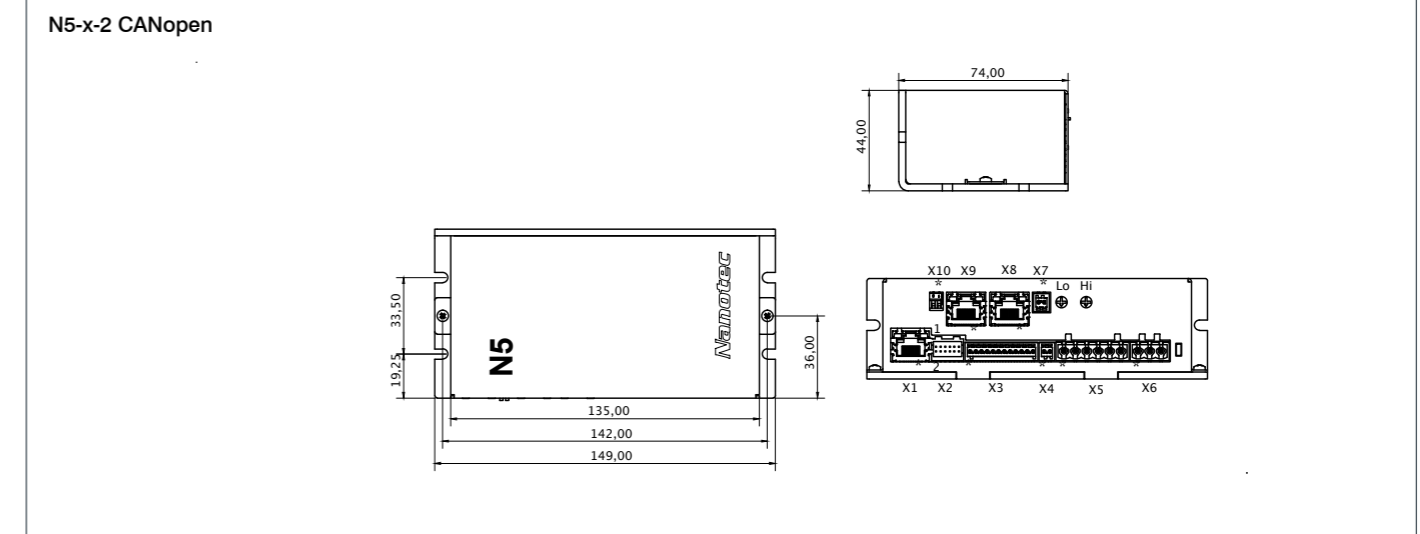
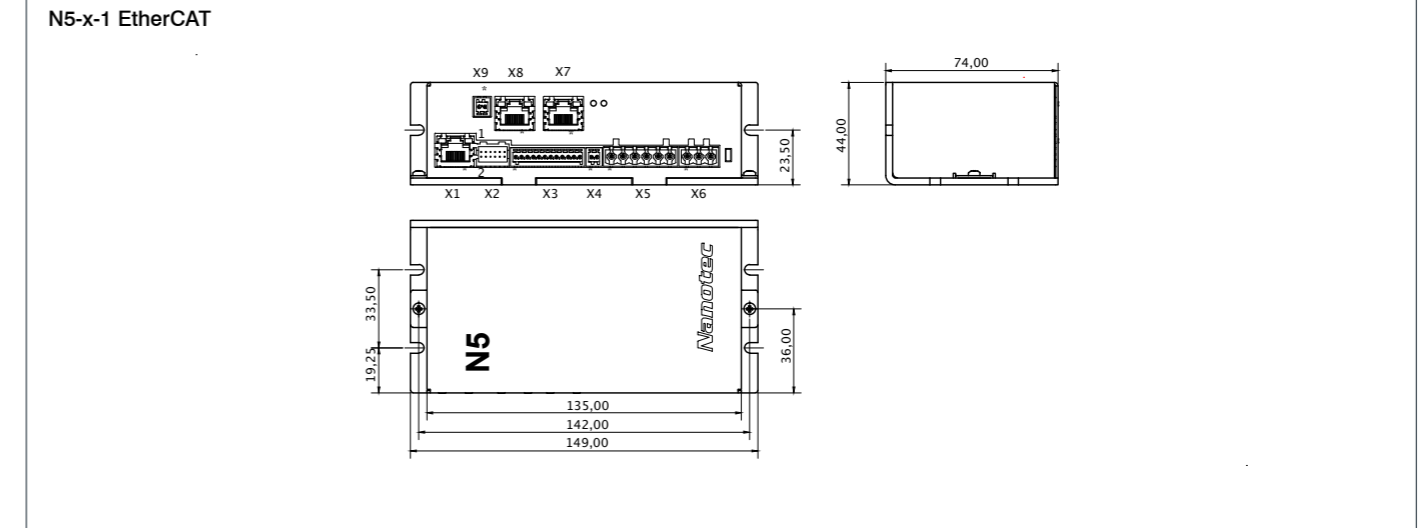
ZUBEHÖR

ZK-NOE-10-500-S-PADP Encoderkabel
ZK-NT03-10-500-PADP Kabel für NTO3-Encoder
ZK-NT03-10-1000-PADP Kabel für NTO3-Encoder
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
ZCPHOFK-MC0,5-2 Steckverbinder
ZCPHOFK-MC0,5-12 Stecker für Ein-/Ausgänge
ZCWE-RM5-3 Steckverbinder
ZCWE-RM5-6 Klemmstecker, 6-polig

WARNHINWEIS

Wir empfehlen zur Stabilisierung der Betriebsspannung einen ausreichend dimensionierten Stützkondensator.

MASSBILD (IN MM)



Motor Controller für CANopen, EtherCAT, EtherNet/IP oder Modbus RTU/TCP

MASSBILD (IN MM)

