

Link do produktu: <https://sklep.akcesoria-cnc.pl/sterownik-silnika-blcdc-blcd-120ra-sterowanie-modbus-rs-485-p-309.html>



Sterownik silnika BLDC BLD-120RA sterowanie modbus RS-485

| | |
|----------------|-------------------|
| Cena brutto | 185,00 zł |
| Cena netto | 150,41 zł |
| Dostępność | Dostępny |
| Czas wysyłki | 24 godziny |
| Kod producenta | BLD-120RA |

Opis produktu

Sterownik BLD-120RA do silników bez-szczotkowych, BLDC

z funkcją zamkniętej pętli

parametry:

- napięcie zasilania 12-24V (30Vmax.)
- prąd ciągły 6,2A
- maksymalny prąd fazowy 12A
- do silników BLDC o mocy max 120W
- obroty - do 20000rpm

możliwości:

- ograniczenie prądu sterownika wbudowanym potencjometrem P-SV
- regulację prędkości wbudowanym potencjometrem RV
- regulowaną rampę przyspieszenia i hamowania - ACC/DEC

możliwość uzyskania zamkniętej pętli closed-loop przy współpracy sterownika z silnikami 2, 4, i 5 polowymi.

Włączenie closed-loop umożliwia uzyskanie stabilniejszych obrotów przy zmiennym obciążeniu, jak i osiągnięcie niższej prędkości obrotowej, bez utraty momentu obrotowego.

- regulację prędkości pot. zewnętrznym -SV
- zmianę kierunku obrotów -F/R
- brak wejścia enable - EN

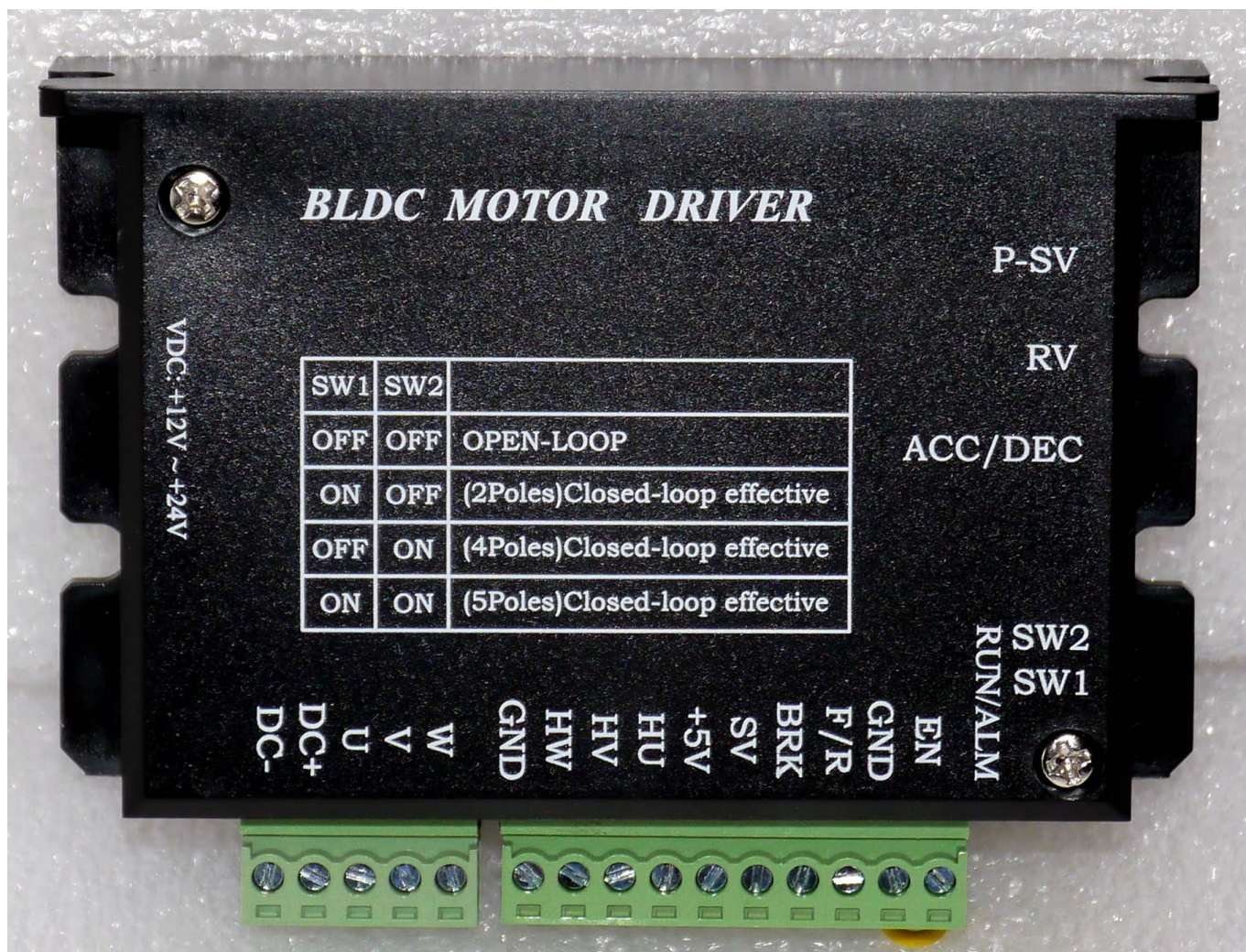
-wejście hamulca - BRK

zadawanie prędkości na 4 sposoby

- wewnętrznym potencjometrem RV
- zewnętrznym potencjometrem
- napięciem 0-5V
- sygnałem PWM

zabezpieczenia

- nad prądowe
- nad napięciowe
- temperaturowe



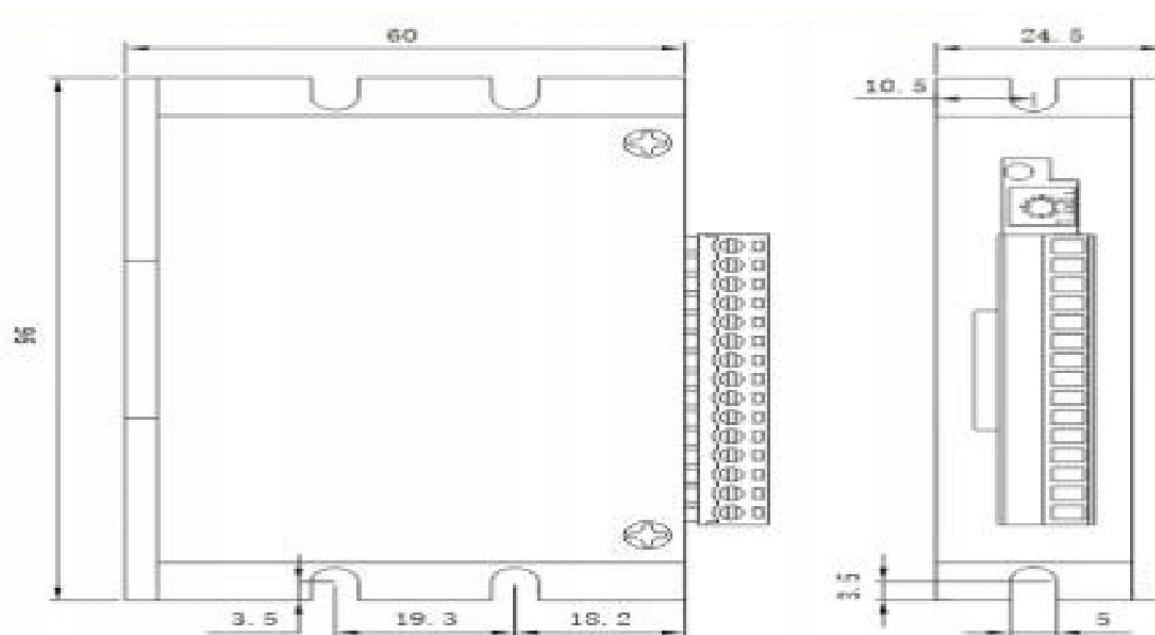
4.2 Port signal description

| Signal category | Terminal | Functional Description |
|------------------|----------|--|
| Power connection | GND | Power supply negative electrode |
| | 24V | Power input 12-24V |
| Motor connection | U | Motor line U phase |
| | V | Motor line V phase |
| | W | Motor line W phase |
| Hall signal | GND | Hall sensor signal ground wire |
| | HU | Hall sensor signal HU |
| | HV | Hall sensor signal HU |
| | HW | Hall sensor signal HW |
| | +5V | Hall sensor signal power cord |
| Control signal | BRK | Motor brake stop control signal; BRK and GND connect in default, motor brake stops when BRK and GND disconnect. |
| | EN | Stop signal terminal; EN connects GND, motor runs, otherwise motor stops. |
| | F/R | Motor direction control terminal; F/R and GND disconnect, motor will rotate clockwise, and otherwise, motor will rotate anticlockwise. |
| | GND | Ground wire |
| | SV | ① External potentiometer speed setting input; ② External analog voltage input terminal ③ PWM speed setting input |

5.4 Closed-loop mode

| SW1 | SW2 | |
|-----|-----|---------------------|
| 0 | 0 | Open-loop |
| 1 | 0 | Closed-loop 2 Poles |
| 0 | 1 | Closed-loop 4 Poles |
| 1 | 1 | Closed-loop 5 Poles |

Wymiary sterownika



- **Terminals:** Function
- **SV:** 1.External potentiometer; 2.input analog signal; 3.PWM pulse width.
- **COM:** Common port (0V reference level)
- **F/R:** Motor rotation direction control(CW/CCW). High level input the motor will rotates clockwise, low level input or when F/R and COM are short circuit, the motor rotate anticlockwise
- **EN:** High level input the motor stops, low level input or when EN and COM are short circuit, the motor runs
- **BRK:** The motor brake stops when a high level is added or port suspension; the motor runs when the low level is added or EN and BRK are connected
- **ALM:** The default output signal is 5V under normal circumstances; the level is 0V when malfunction occurs
- **SPEED:** Output pulse frequency signal(OC). The motor speed can be calculated through SPEED.

Function

Four Speed regulation modes

Built-in potentiometer RV

Rotate the RV knob clockwise ,

the motor starts to run and accelerate.

Motor speed will decrease if anticlockwise.

When it gets to a limited position, the motor stops.

External potentiometer

Use a suitable potentiometer with a resistance value

of 10K Ω , connect middle terminal with SV terminal,

and the other two terminals are respectively connected

with VCC terminal and COM terminal.

Quick brake

BRK and COM are connected in default,

the motor will be quick brake .When BRK

and COM are disconnected, the motor will rotate.

CW/CCW rotation

Connect F/R and COM, the motor will rotate clockwise, disconnect it, the motor will rotate anticlockwise.