

PA-R-205-4 伺服驱动器

技术参数

工作数据:

工作电压: 18V-32V

典型工作电压: 28V

待机电流: 20mA

输入信号:

PWM signal, TTL level (standard)

PWM signal, differential (RS485 transceiver) (optional)

or RS485 data protocol (optional)

PWM参数:

帧速率: 2.6~1000ms

有效脉冲长度: 1.0 - 2.0ms

左/中/右: 1.0ms - 1.5ms - 2.0ms

位置反馈:

analog, differential: 0-5V

刻度系数: 27.78 mV/deg.

性能数据:

失速扭矩: > 200Ncm (> 283 oz-in.)

额定转矩**: 80Ncm (113 oz-in.)

额定扭矩速度: 240° /sec.

空载速度: 335° /sec.

齿轮侧隙: <0.5°

移动角度: ±90° (- 5%)

最大行程角 (可选): ±170° (- 5%)

滑差离合器锁定动力: 300Ncm (406 oz-in.) + 20%

峰值电流-时间短: 920mA

失速电流-连续: 250mA (limited)

最小可检测信号: max0.25μ sec. (可调)

重量: 125g (4,41 oz)

**根据Pegasus Actuators GmbH规格。(请询问测试规范)

环境参数:

输出轴轴向载荷<50N; 输出轴横向载荷<150N

工作温度: -40°C - +70°C (-40°F - +158°F)

储存温度范围: -40°C -+80°C (-40°F -+176°F)

环境规格:

震动测试: IEC 68-2-6 / EN 60068-2-6

冲击测试: IEC 68-2-32

防护等级: IP67



PA-R-205-4 伺服驱动器

技术参数

主要部件:

外壳: IP67防水、固体垂直防尘、水平3点固定。

材料: 数控加工铝, 珠喷砂和阳极氧化。

齿轮传动: 淬火钢, 直齿轮式, 带有6个滚珠的刚性输出轴 (可选滑动离合器输出轴), 输出轴有确定的对齐方式。

电机: 钕磁铁直流电机, 双滚珠轴承座圈。

放大器: 数字定位控制器

传感器行程角:

机械: 360° (无止点)。

电动 (标准): $\pm 45^\circ$

电动 (可选): $\pm 160^\circ$

驱动器连接器:

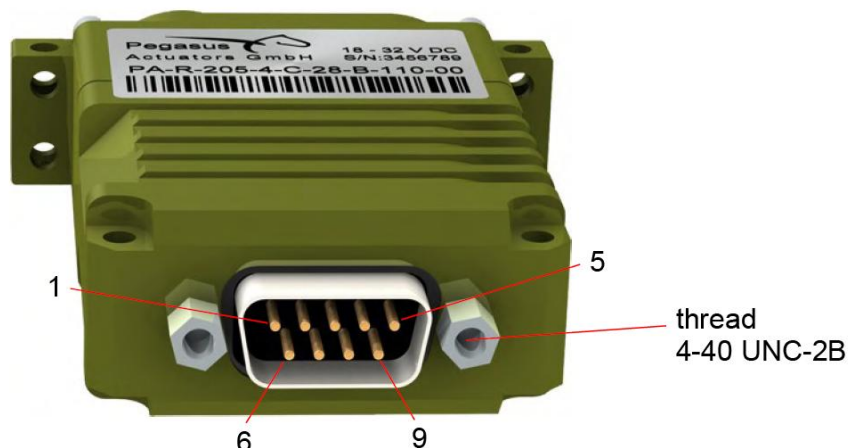
D -Sub male, 9-pin, IP 67

连接器分配PWM/ TTL

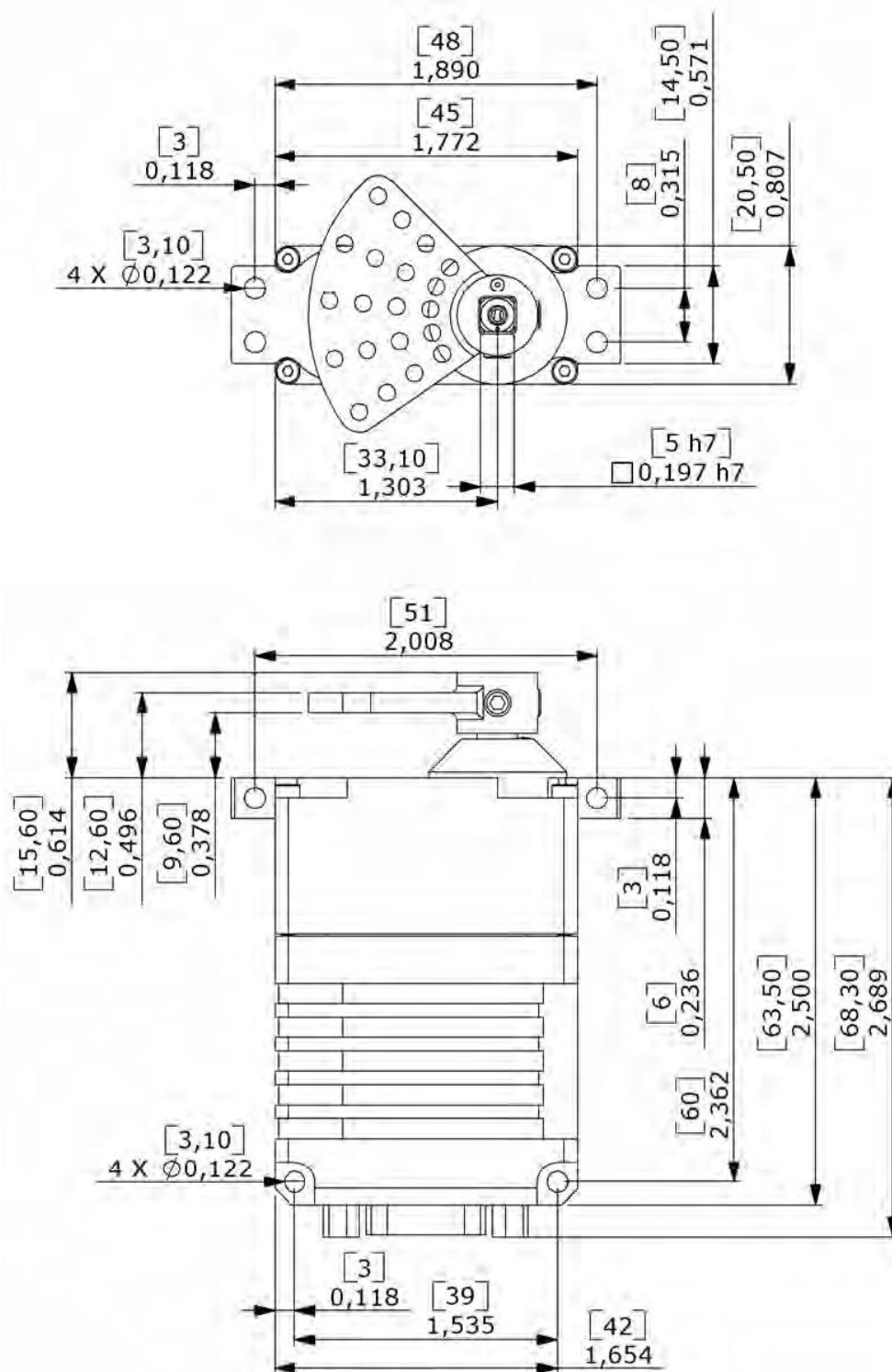
- 1 PWM 信号输入A
- 2 不连接
- 3 位置反馈输出A
- 4 不连接
- 5 外壳接地
- 6 电源输入18 - 32volts (DC)
- 7 电源回路
- 8 不连接
- 9 位置反馈输出B

连接器分配PWM /differential

- 1 PWM 信号输入A
- 2 PWM 信号输入B
- 3 位置反馈输出A
- 4 不连接
- 5 外壳接地
- 6 电源输入18 - 32volts (DC)
- 7 电源回路
- 8 不连接
- 9 位置反馈输出B



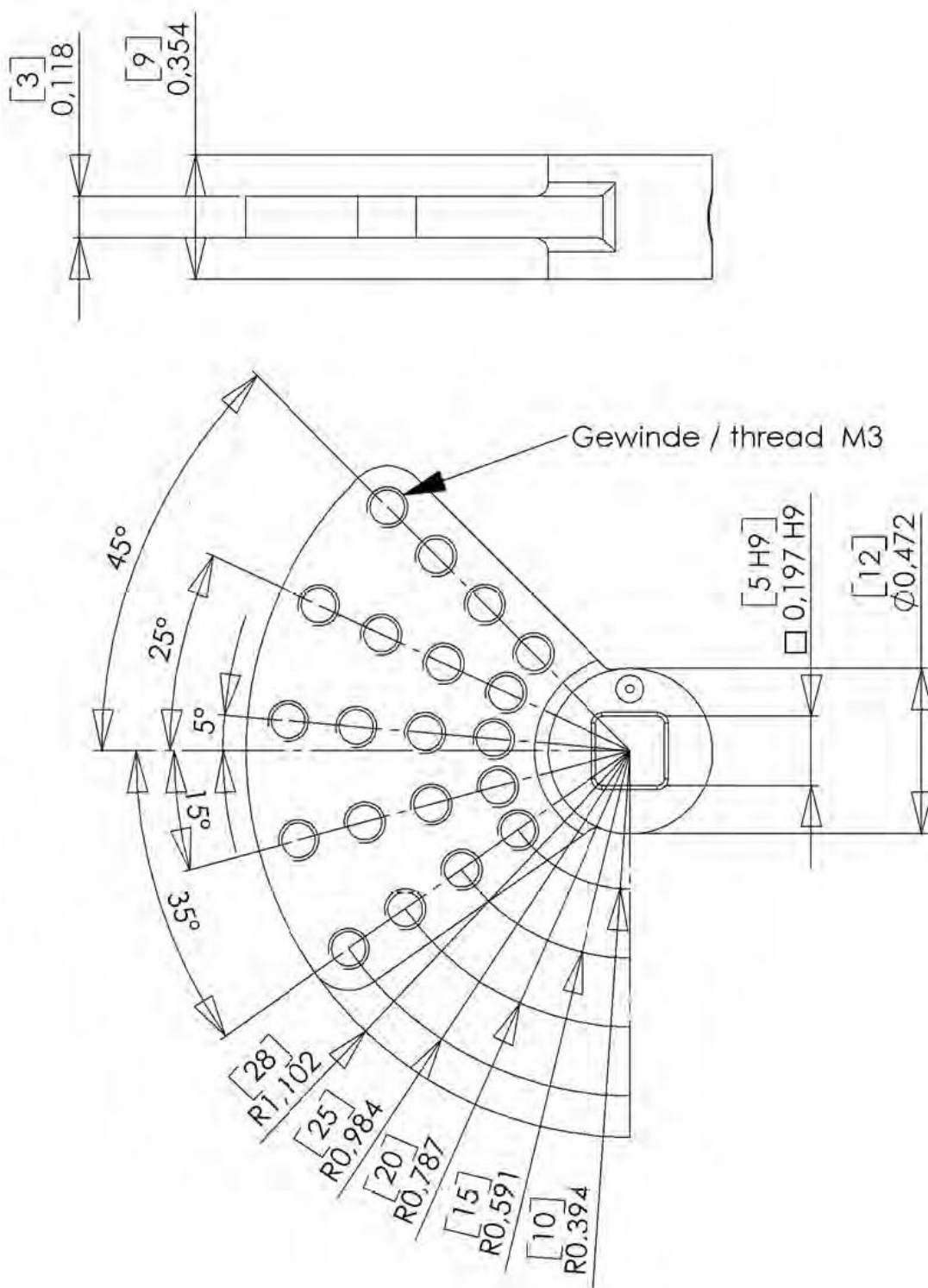
PA-R-205-4 伺服驱动器



• dimensions in: [mm]
Inch

• scale 1:1

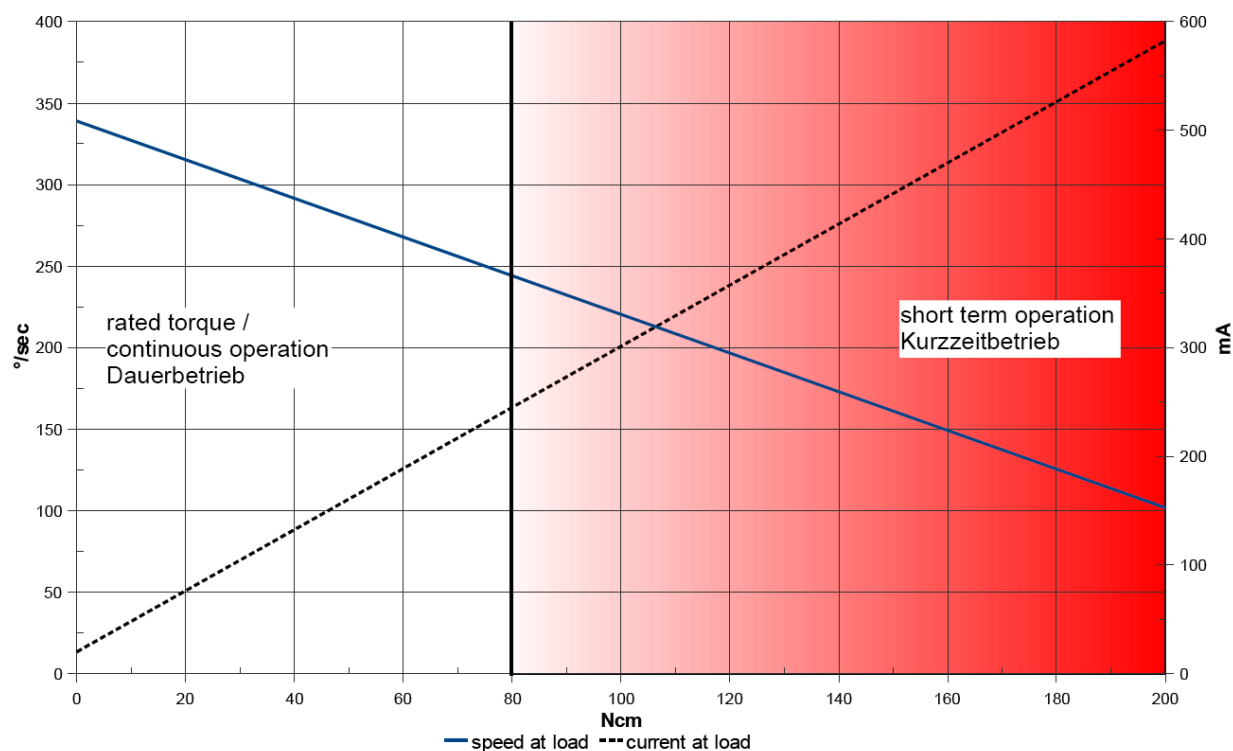
PA-R-205-4 伺服驱动器



• dimensions in: [mm]
Inch

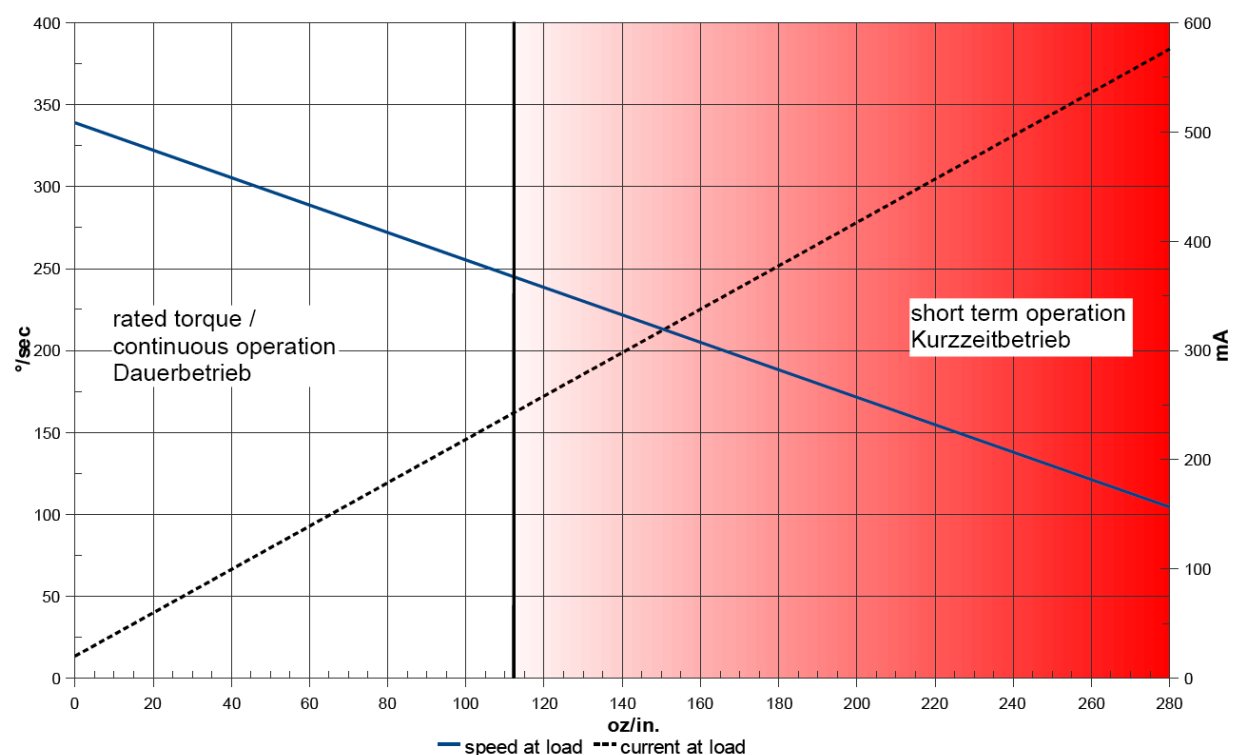
• scale 2:1

PA-R-205-4 伺服驱动器

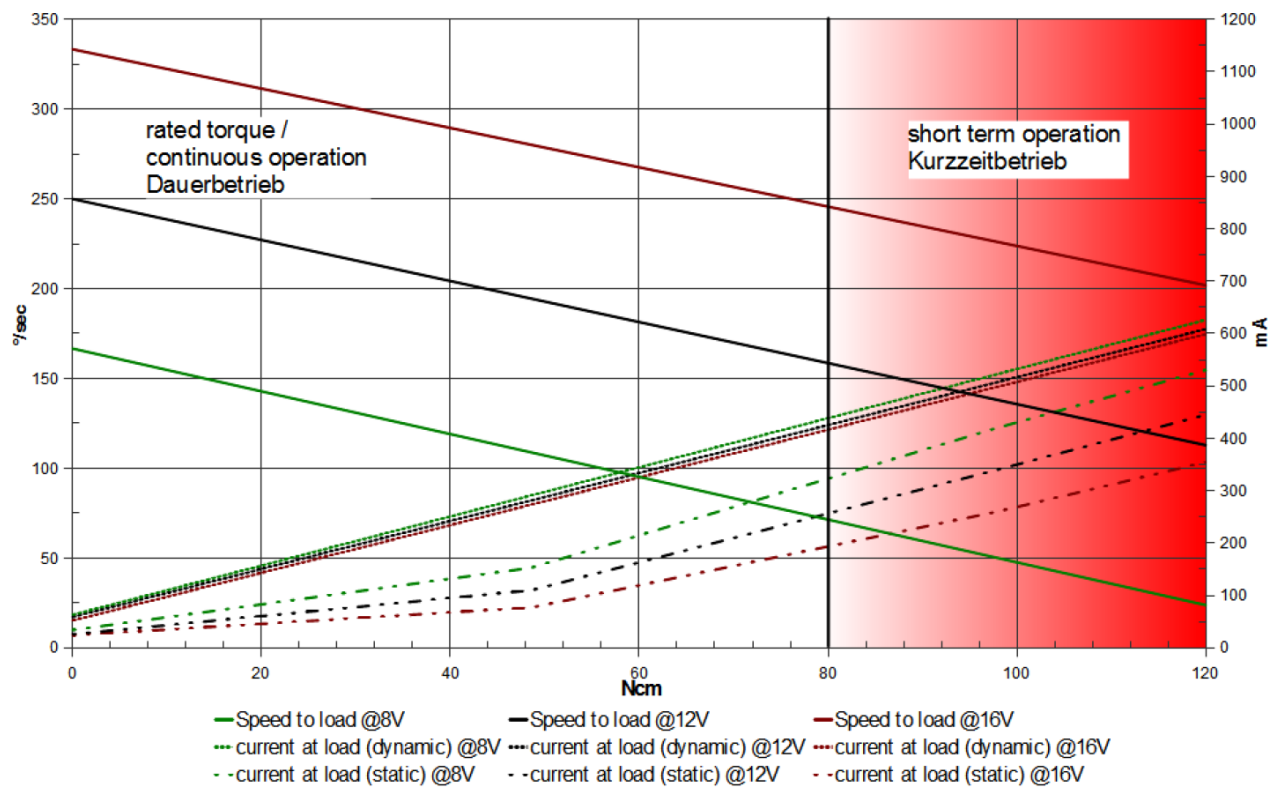


过载保护限制了过载情况下驱动器的性能。

Der Überlastschutz limitiert die Leistung des Aktuators während einer Überlastungssituation.

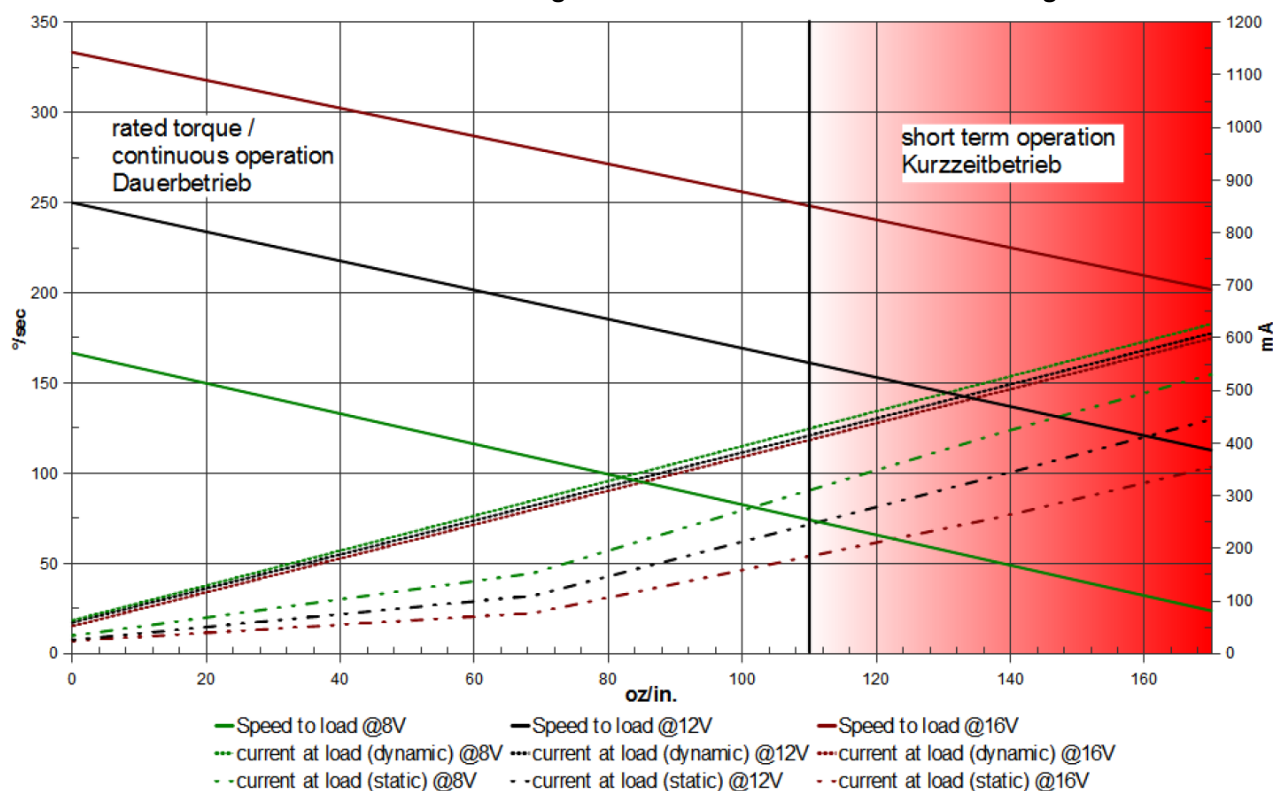


PA-R-205-4 12V 伺服驱动器

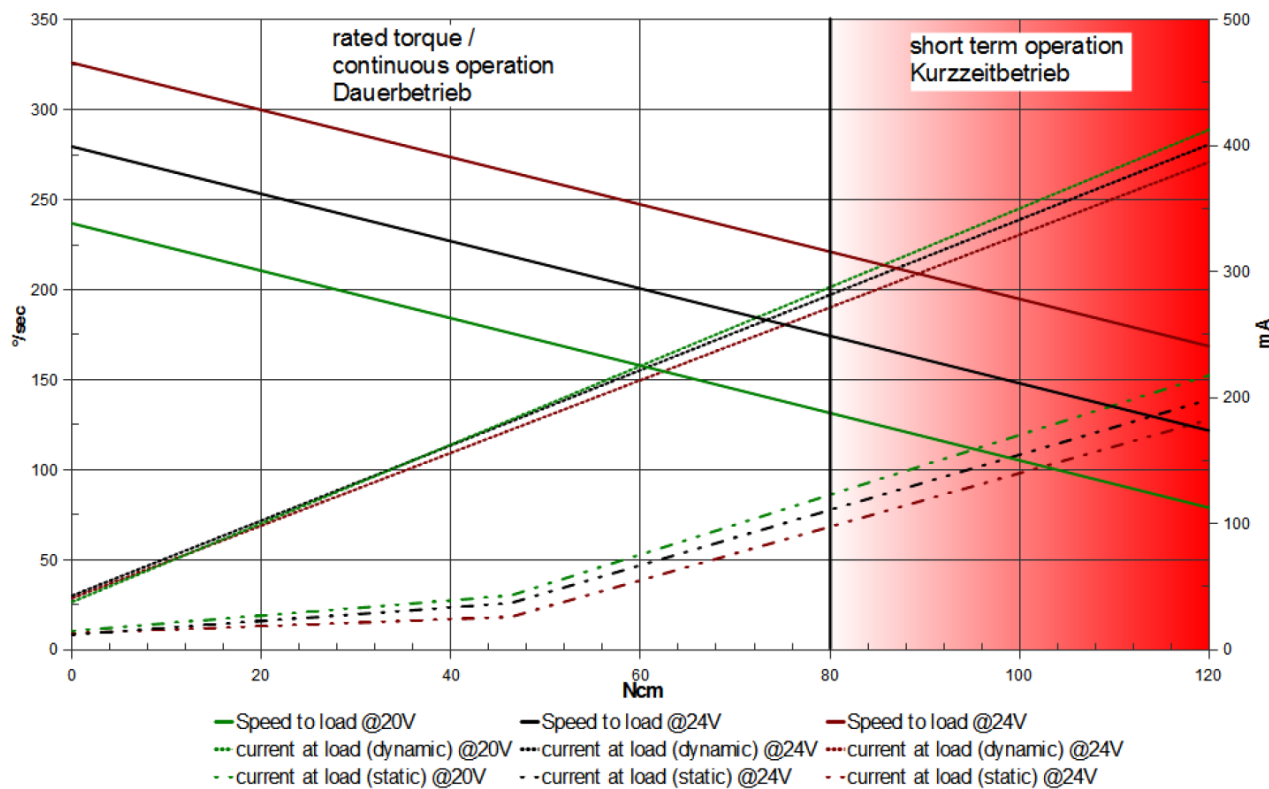


过载保护限制了过载情况下驱动器的性能。

Der Überlastschutz limitiert die Leistung des Aktuators während einer Überlastungssituation.



PA-R-205-4 24V 伺服驱动器



过载保护限制了过载情况下驱动器的性能。

Der Überlastschutz limitiert die Leistung des Aktuators während einer Überlastungssituation.

