

PA-R-250-9 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: 24V

待机电流: 40mA

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: > 700Ncm (> 992 oz-in.)

额定转矩**: 400Ncm (560 oz-in.)

额定扭矩速度: 135° /sec.

空载速度: 180° /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: 700Ncm (992 oz-in.) +20%

峰值电流-时间短: 3300mA

失速电流-连续: 900mA (limited)

最小可检测信号: max0.25µsec.(可调)

重量: 335g (11.82 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<100N; 输出轴横向载荷<300N

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-250-9 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4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: 钕磁无刷直流电机, 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): $\pm 170^\circ$

连接器: D -Sub male, 9-pin, IP 67

Pin	PWM / TTL	PWM differential	RS485
1	信号输入A	信号输入A	信号输入A
2	不连接	信号输入B	信号输入B
3	位置反馈输出A	位置反馈输出A	位置反馈输出A
4	不连接	不连接	不连接
5	外壳接地	外壳接地	外壳接地
6	电源输入	电源输入	电源输入
7	电源回路	电源回路	电源回路
8	不连接	不连接	不连接
9	位置反馈输出 B	位置反馈输出 B	位置反馈输出 B



连接器: Glenair Mighty Mouse Series 801, 7-pin, IP67

Pin	PWM / TTL	PWM differential	RS485
1	信号输入A	信号输入A	信号输入A
2	不连接	信号输入B	信号输入B
3	位置反馈输出A	位置反馈输出A	位置反馈输出A
4	电源回路	电源回路	电源回路
5	外壳接地	外壳接地	外壳接地
6	电源输入	电源输入	电源输入
7	位置反馈输出B	位置反馈输出B	位置反馈输出B

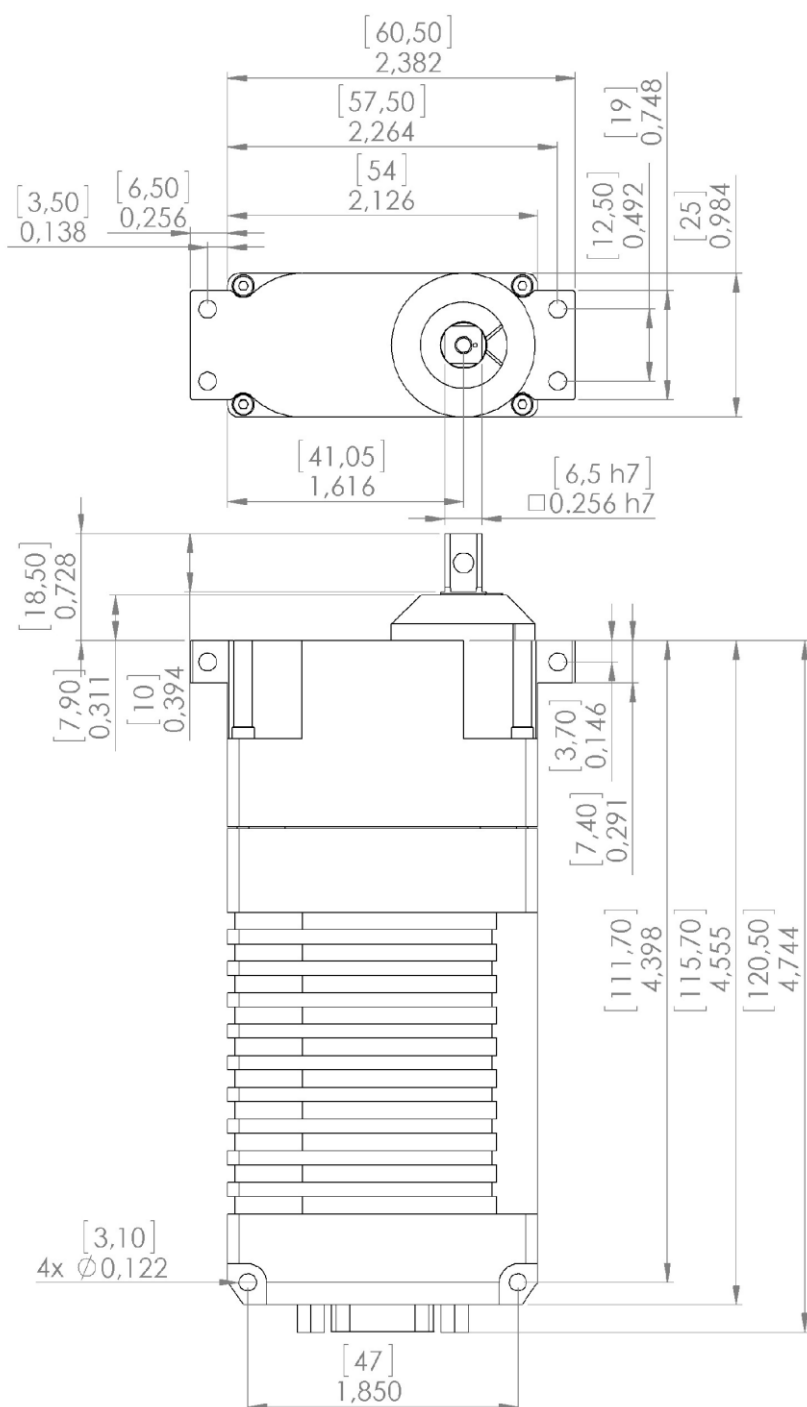


PA-R-250-9 伺服驱动器

PA-R-250-9 series with D-Sub connector

dimensions are in: $\frac{[mm]}{[inch]}$

dimensions not particulari specified are $\pm 0,1mm / 0,0039inch$

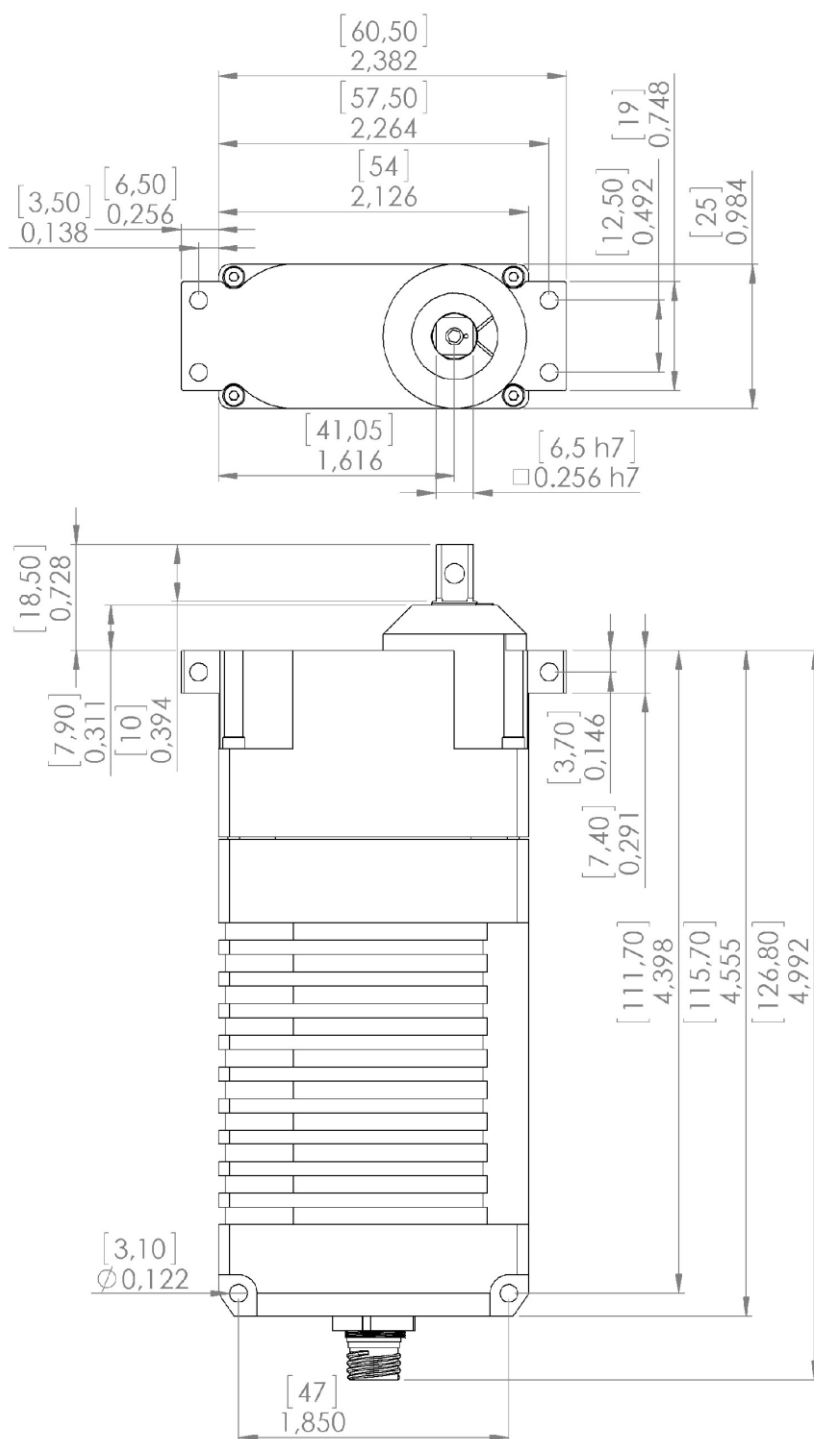


PA-R-250-9 伺服驱动器

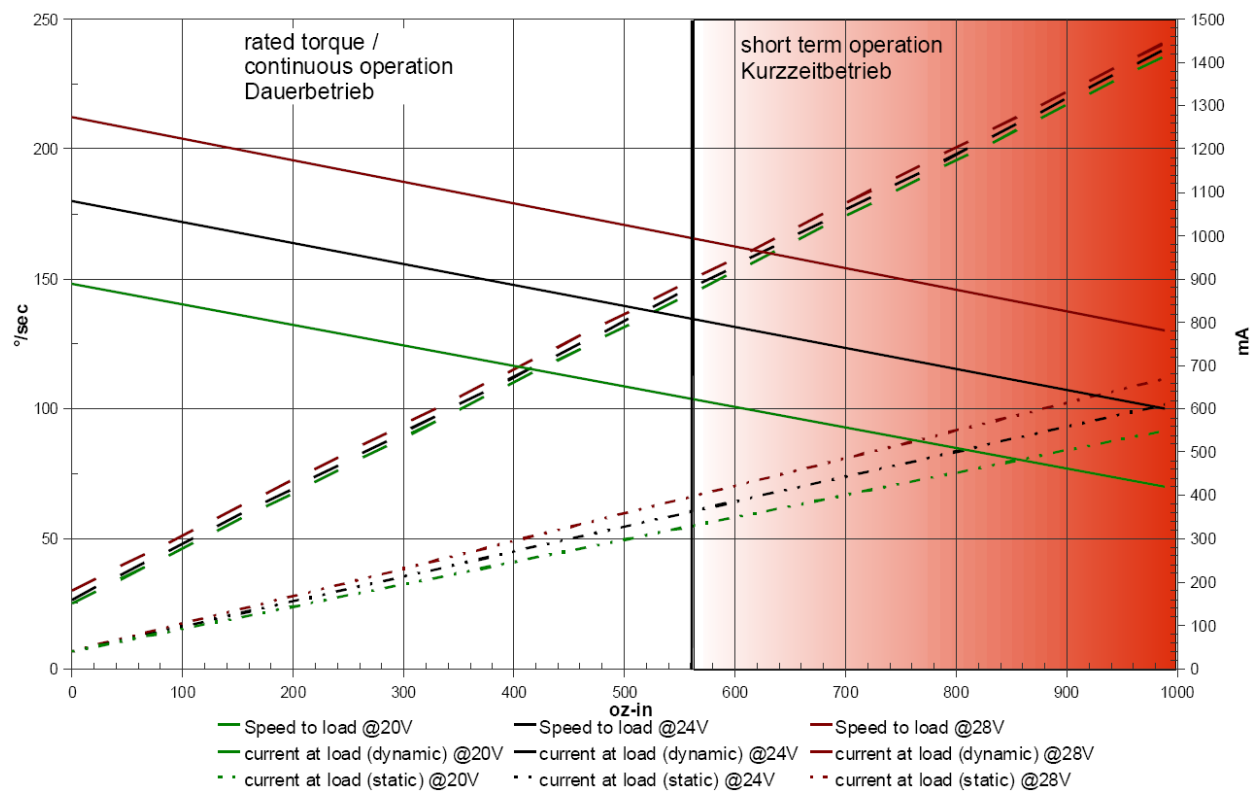
PA-R-250-9 series with Glenair Mighty Mouse 801 connector

dimensions are in: $\begin{matrix} \text{[mm]} \\ \text{inch} \end{matrix}$

dimensions not particulari specified are $\pm 0,1\text{mm} / 0,0039\text{inch}$



PA-R-250-9 伺服驱动器



过载保护限制了过载情况下驱动器的性能。

