

## OPIS

### Sterownik silnika bezszczotkowego BLDC BLD-300C

Napięcie zasilania min-typ-max [VDC]:18-60

Prąd [A] max.:20

Max. prędkości obrotowa (obr/min):20000

regulację prędkości na 5 sposobów

-zmianę kierunku obrotów

-wejście enable - EN

-wejście hamulca - BRK

-wyjście alarm ALM

-wyjście na którym pojawia się sygnał TTL o częstotliwości proporcjonalnej do prędkości obrotowej silnika

zadawanie prędkości na 5 sposobów

1 wewnętrznym potencjometrem

2 zewnętrznym potencjometrem

3 zewnętrznym napięciem z zakresu 0-5V

4 częstotliwością 1-3kHz

5 sygnałem PWM 0-100%

-zabezpieczenia

- nad prądowe
- nadnapięciowe

### Opis złącz sterownika BLD-70

Signal	Terminal	Function
Power	DC+	Power supply positive
Connection	DC-	Power supply negative
Motor	W	Motor line W phase
Connection	V	Motor line V phase
	U	Motor line U phase
Hall Signal	GND	Hall sensor signal ground electrode
	HW	Hall sensor signal HW
	HV	Hall sensor signal HV
	HU	Hall sensor signal HU
	+5V	Hall sensor signal power supply+
Control Signal	SV	1> External potentiometer 2>External analog signal input
	COM	Common port
	F/R	F/R disconnected with COM, motor rotates CW, otherwise motor rotates CCW
	EN	EN and COM disconnected, motor stops slowly, motor runs.
	BRK	BRK and COM disconnect, the motor runs, otherwise motor brakes to stop
	PWM / F	PWM or Frequency regulation input. SW3=OFF, Frequency; SW3=ON, PWM. The signal supports 5 volts.
Output Signal	SPEED	Refer to 4.3. According to the motor running speed, the pulse signal of the corresponding frequency is output, and the speed of the motor can be calculated using this frequency. The formula is: $N(\text{rpm}) = (F/P) \times 10$ F: output pulse frequency (Hz); P: motor pole pair number; N: motor speed Example: Motor with 4 pairs of poles $F = 500\text{HZ}$ $N(\text{RPM}) = (500/4) \times 10 = 1250$
	ALM	Refer to 4.3. Normally high-impedance output, low-level output when a fault occurs

