



**Ausstattung**

- RS232-Schnittstelle
- CANopen-Schnittstelle
- 8 optokoppelte Digitaleingänge
- 8 optokoppelte Digitalausgänge

**Funktionen**

- 4-Achssteuerung für 2-Phasen-Schrittmotoren
- Mikrostepauflösung 12800 Steps/Umdrehung
- getrennte Logik- und Leistungsversorgung
- Ansteuerung einer Haltebremse für jede Achse
- Kompaktsteuerung im Metallgehäuse

→ **Elektrische Anschlussdaten**

Leistungsversorgung	V <sub>DC</sub>	20 ... 45
Empfohlene Absicherung Leistungsversorgung	A	10 A T
Logikversorgung	V <sub>DC</sub>	24 (18-30)
Empfohlene Absicherung Logikversorgung	A	3 A T

→ **Daten der Leistungsendstufe**

Maximaler Phasenstrom	A <sub>DC</sub>	2,5
Maximale Ausgangsspannung	V <sub>DC</sub>	U <sub>DC-BUS</sub>
Maximale Ausgangsleistung	W	4 x 100
Mindestinduktivität der Motorwicklung	mH	1
Maximale Länge des Motorkabels	m	10
Frequenz der Ausgangsstromwelligkeit Strom- und Induktivitäts-abhängig		

→ **Steuersignale**

Digitale Eingänge	V <sub>DC</sub>	24
	mA	2,4 / 3,4
Digitale Ausgänge	V <sub>DC</sub>	24
	A	0,5
Analogeingänge		0 ... +5 V
		Auflösung 10 Bit
Analoger Ausgang		- 10 V ... + 10 V
		Auflösung 10 Bit

→ **Abmessungen und Gewichte**

Abmessungen B x H x T ohne Kühlkörper	mm	62 x 240 x 170 (ohne Gegenstecker)
Abmessungen B x H x T mit Kühlkörper	mm	102 x 240 x 170 (ohne Gegenstecker)
Gewicht (ohne Kühlkörper)	kg	1,8
Gewicht (mit Kühlkörper)	kg	3,4
Gehäuse		Aluminium
Kabelbefestigung und Zugentlastung		Metallschellen, max. Kabeldurchmesser 15 mm

→ **Umgebungsbedingungen**

Klimaklasse		3K3 nach EN 50178
Umgebungstemperatur im Betrieb bei Nennlast		5 ... + 40°C
Lagertemperatur		- 10 ... + 70°C
Feuchtegrad (nicht kondensierend)		max. 95% rel. Luftfeuchtigkeit
Kühlung		Konvektion (Kühlkörper erforderlich bei eingeschränkter Konvektion)
Aufstellhöhe		bis 1500 m über NN ohne Leistungseinschränkung
Einbaulage		Die technischen Daten beziehen sich auf eine vertikale Einbaulage
Schutzart		IP20, Verschmutzungsgrad 2
Angewandte Normen für CE		EMC gemäß EN61800-3, Sicherheit gemäß EN61800-5-1
Angewandte Normen für UL		UL508C



## Grundfunktionen

- Microstepansteuerung für resonanzarmen Lauf
- Komfortabler Bewegungsprofilgenerator mit Softwareendlagen
- Parametrierung über RS232 oder CANopen
- Auswertung von Endlagenschaltern und Referenzsensor für jede Achse
- verschiedene Referenzfahrtmodi
- intelligente Ansteuerung von 4 Haltebremsen mit automatischer Spannungsabsenkung

## Positioniersteuerung am Feldbus

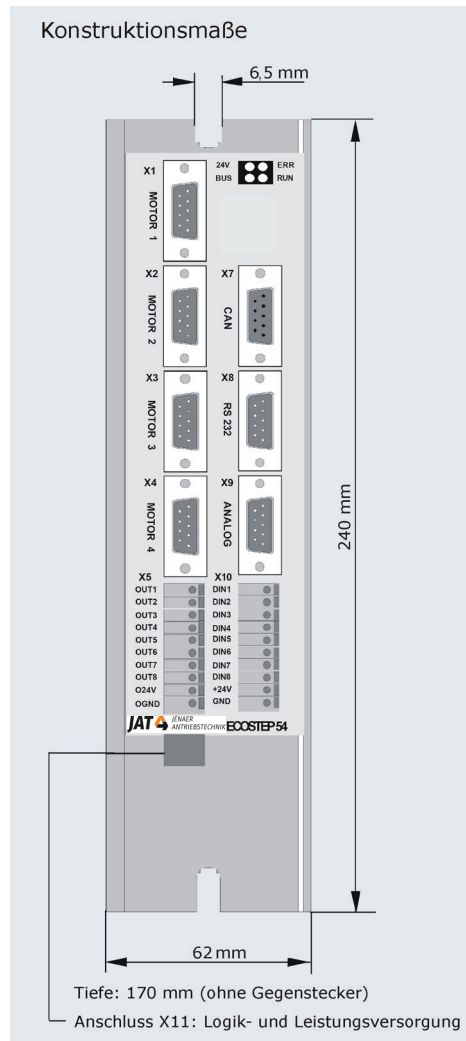
- Sollwertvorgabe über RS232 oder CANopen (Profile DS301/DSP402)
- Betriebsarten: Profile Position Mode, Homing Mode, Profile Velocity Mode

## Positioniersteuerung mit SPS-Schnittstelle

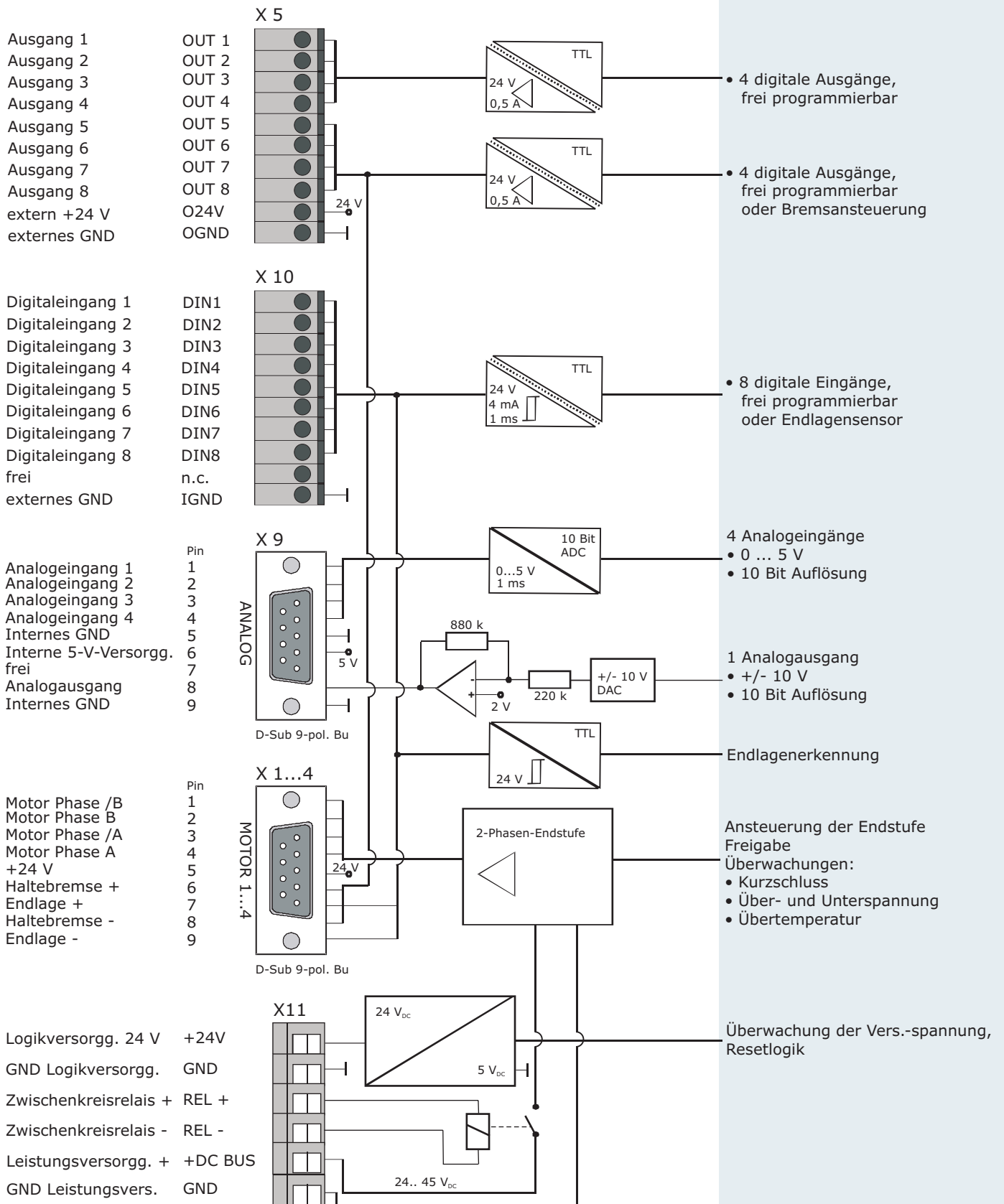
- bis zu 256 Bewegungsprofile mit Positionen, Geschwindigkeiten und Beschleunigungen speicherbar
- Aufruf der Profile über digitale Eingänge
- Konfigurierbare Rückmeldung über digitale Ausgänge

## Joystickbetrieb

- 4 Joystickanschlüsse über Analogeingänge möglich (je einer pro Motor)
- parametrierbare Joysticktabelle für Geschwindigkeit oder Position mit 256 Einträgen



Anschlüsse



Schnittstellen

Serielle RS232-SST zur Parametrierung, Konfiguration, Steuerung, Schnittstelle für PC zur Inbetriebnahme

Feldbusschnittstelle: CANopen (DS 402)

4 LEDs zur Anzeige des Gerätestatus

