

## Positioniersteuerung mit Encodereingang, SMCI32



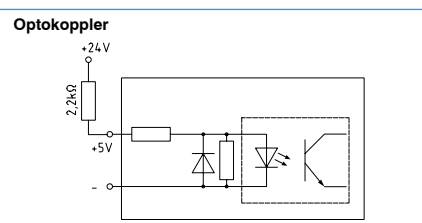
### Technische Daten

<b>Betriebsspannung:</b>	DC 24 bis 48 V
<b>Phasenstrom:</b>	Nennstrom 2A, einstellbar bis max. 3 A / Phase
<b>Schnittstelle:</b>	RS485 oder USB
<b>Betriebsmodus:</b>	Position, Drehzahl, Flagposition, Takt-Richtung, Analog, Joystick
<b>Schrittauflösung:</b>	1/1, 1/2, 1/4, 1/5, 1/8, 1/10, 1/32, Adaptiv (1/128)
<b>Schrittfrequenz:</b>	0 bis 50kHz im Takt-/Richtungsmodus, 0 bis 25kHz in allen anderen Modi
<b>Eingänge:</b>	6 Optokopplereingänge (5V)
<b>Ausgänge:</b>	3 Transistorausgänge (open collector)
<b>Positionsüberwachung:</b>	automatische Fehlerkorrektur bis 0,9°
<b>Stromabsenkung:</b>	einstellbar 0- 100%
<b>Schutzschaltung:</b>	Überspannung, Unterspannung und Kühlkörpertemperatur > 80 °C
<b>Temperaturbereich:</b>	0 bis + 40°C

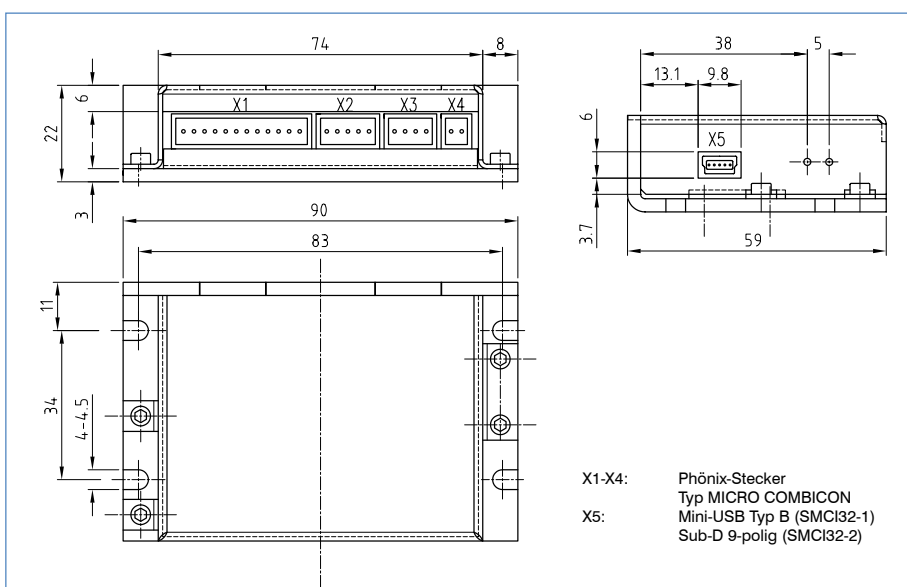
\* Phönix-Stecker sind im Lieferumfang enthalten.

**Achtung:** An der Versorgungsspannung **muss** ein Ladekondensator von mind. 4.700 µF (Z-K4700/50) vorgesehen werden, damit beim Bremsvorgang die zul. Spannung nicht überschritten wird.

### Eingangsbeschaltung



### Maßbild (mm)



### Ein/Ausgänge (X1)

Pin	Funktion
1	Input1
2	Input2
3	Input3
4	Input4
5	Input5
6	Input6
7	Signal GND
8	Output 1
9	Output 2
10	Output 3
11	Analog
12	GND

### Encoder (X2)

Pin	Funktion
1	+5V
2	CH-B
3	CH-A
4	INDEX
5	GND

### Motor Anschluss (X3)

Pin	Funktion
1	Motor Spule A
2	Motor Spule A)
3	Motor Spule B
4	Motor Spule B)

### Versorgung (X4)

Pin	Funktion
1	UB24-48V
2	GND

### SMCI32-2: RS485 (X5)

Pin	Funktion
1	NC
2	RX+
3	+5V
4	TX+
5	N.C.
6	N.C.
7	RX-
8	GND
9	TX-

SMCI32-1: USB (X5)  
USB-Standard

### Bestellbezeichnung

**SMCI32 -**   
1= USB  
2= RS485