

Motorsteuerungen

■ Closed Loop Motor-Controller mit Encodereingang, SMC135

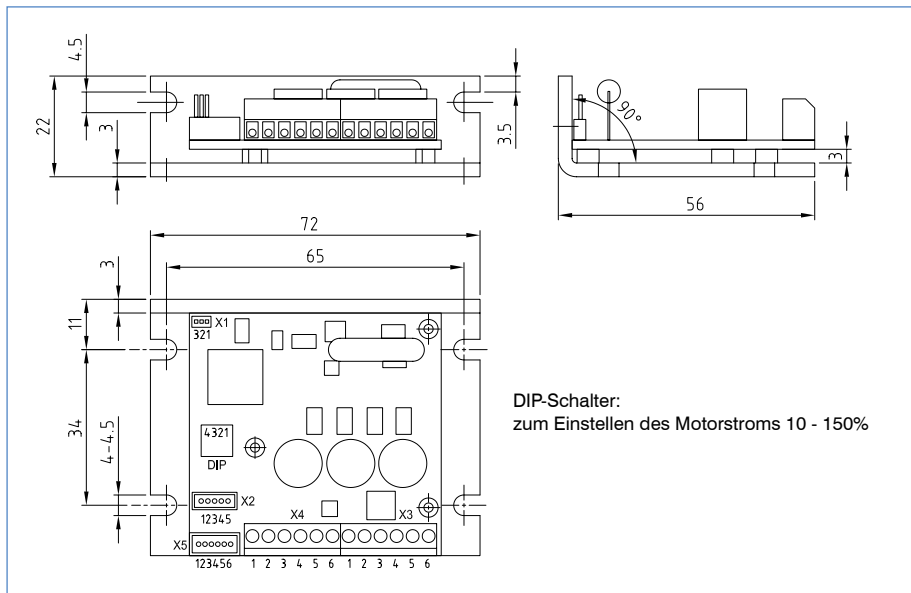


Technische Daten

Betriebsspannung:	12 bis 48 V DC
Phasenstrom:	max. 6 A
Schnittstelle:	TTL-RS232 (3,3 V)
Betriebsart:	Position, Drehzahl, Flagposition, Takt-Richtung, Analog, Joystick
Betriebsmodus:	1/1, 1/2, 1/4, 1/5, 1/8, 1/10, 1/32, 1/64, Adaptiv (1/128)
Schrittfrequenz:	16 kHz im Vollschritt, im Mikroschritt entsprechende Vielfache (z.B. bis zu 1MHz bei 1/64)
Eingänge:	6 Digitaleingänge (TTL), 1 Analogeingang +10 / -10 V
Ausgänge:	3 Digitalausgänge (TTL)
Positionsüberwachung:	ja, je nach Drehgeber
Stromabsenkung:	einstellbar 0 - 100%
Schutzschaltung:	Überspannung, Unterspannung und Kühlkörpertemperatur > 80 °C
Temperaturbereich:	0 bis + 40 °C

! Achtung: Verwenden Sie immer einen Stützkondensator für die Betriebsspannung der Steuerung. Dieser sollte so nah wie möglich an die Steuerung platziert werden. Steuerungen bis 4 A benötigen einen 4700µF und Steuerungen bis 10 A benötigen einen 10.000µF Kondensator. Andernfalls besteht die Gefahr der Zerstörung der Steuerung.

Maßbild (mm)



Kommunikation (X1)

Pin	Funktion*	Aderfarbe (ZK-RS232-USB-3.3V)
1	GND	Schwarz
2	TX	Gelb
3	RX	Orange

Encoder (X2) JST-ZHR 5

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

Motor und Versorgung (X3)

Pin	Funktion*
1	Motor Spule A
2	Motor Spule A\
3	Motor Spule B
4	Motor Spule B\
5	UB 24-48 V
6	GND

Ein/Ausgänge (X4)

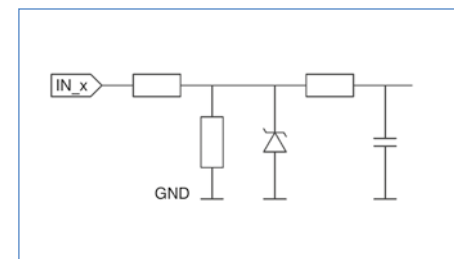
Pin	Funktion*	Funktion bei Auslieferung
1	Output 1	
2	Input 6	TAKT
3	Input 5	RICHTUNG
4	Input 4	ENABLE
5	Analog in 1	
6	GND	

Ein/Ausgänge (X5) JST-ZHR 6

Pin	Funktion*
1	GND
2	Output 3
3	Output 2
4	Input 3
5	Input 2
6	Input 1

* aus Sicht der angeschlossenen Steuerung

Eingangsbeschaltung



Bestellbezeichnung

SMC135