

Schrittmotor-Leistungsendstufen

■ Closed Loop Positioniersteuerung mit Encodereingang, SMC133



Ein/Ausgänge (X1)

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

Technische Daten

- Betriebsspannung:** DC 24 bis 48 V (optional DC 12 bis 48 V)
Phasenstrom: Nennstrom 2A, einstellbar bis max. 3 A / Phase
Schnittstelle: RS485 oder USB
Betriebsmodus: Position, Drehzahl, Flagposition, Takt-Richtung, Analog, Joystick
Schrittauflösung: 1/1, 1/2, 1/4, 1/5, 1/8, 1/10, 1/32, Adaptiv (1/128)
Schrittfrequenz: 0 bis 50kHz im Takt-/Richtungsmodus,
 0 bis 25kHz in allen anderen Modi
Eingänge: 6 Optokopplereingänge (5V)
Ausgänge: 3 Transistorausgänge (open collector)
Positionsüberwachung: automatische Fehlerkorrektur bis 0,9°
Stromabsenkung: einstellbar 0- 100%
Schutzschaltung: Überspannung, Unterspannung und Kühlkörpertemperatur > 80 °C
Temperaturbereich: 0 bis + 40°C

* Phönix-Stecker sind im Lieferumfang enthalten.

Encoder (X2)

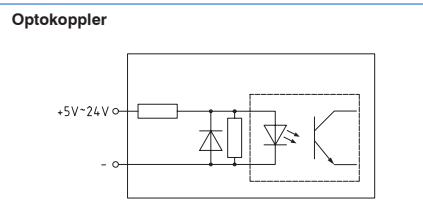
Pin	Funktion
1	+5V
2	CH-B
3	CH-A
4	INDEX
5	GND

Motor Anschluss (X3)

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

! 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



Versorgung (X4)

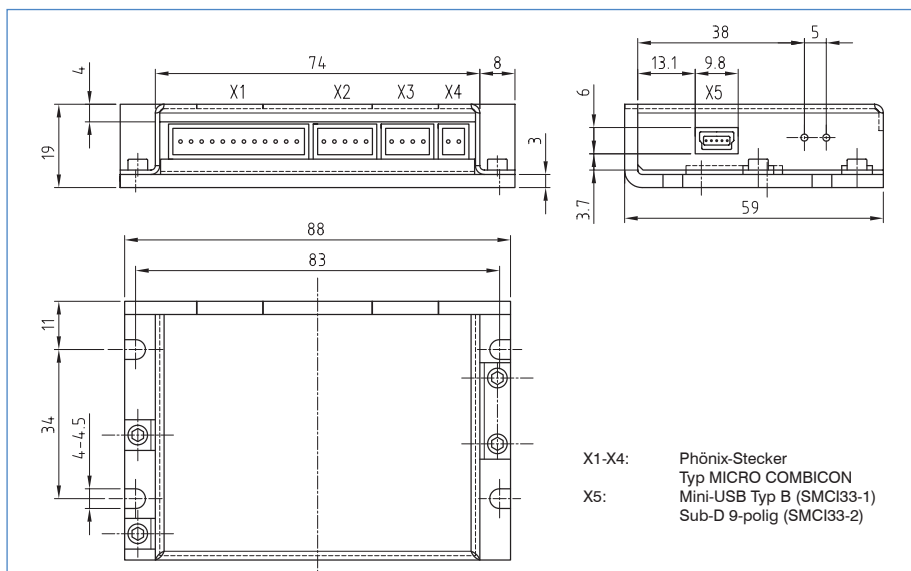
Pin	Funktion
1	UB24-48V
2	GND

SMC133-2: RS485 (X5)

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

SMC133-1: USB (X5)
 USB-Standard

Maßbild (mm)



Bestellbezeichnung

SMC133 -

1 = USB
 2 = RS485