

■ Closed Loop Positioniersteuerung mit Encodereingang, SMC135



Ein/Ausgänge (X4)

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

Ein/Ausgänge (X5)

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

Encoder (X2)

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

Motor und Versorgung (X3)

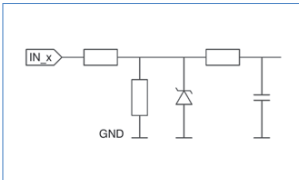
Pin	Funktion*
1	Motor Spule A
2	Motor Spule A)
3	Motor Spule B
4	Motor Spule B)
5	UB 24-48 V
6	GND

Kommunikation (X1)

Pin	Funktion*
1	GND
2	TX
3	RX

* aus Sicht der angeschlossenen Steuerung

Eingangsbeschaltung



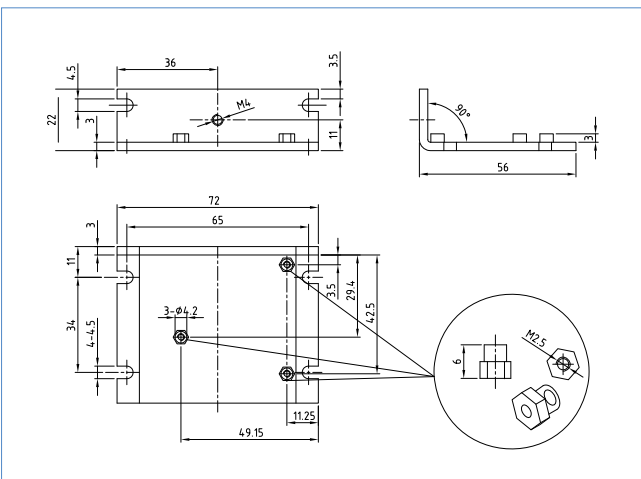
Bestellbezeichnung

SMC135

Technische Daten

Betriebsspannung: DC 24 - 48 V
Phasenstrom: max. 6 A
Schnittstelle: TTL-RS232 (3,3 V)
Betriebsmodus: Position, Drehzahl, Flagposition, Takt-Richtung, Analog, Joystick
Schrittauflösung: 1/1, 1/2, 1/4, 1/5, 1/8, 1/10, 1/32, 1/64
Schrittfrequenz: 16 kHz im Vollschritt, im Mikroschritt entsprechende Vielfache (z.B. bis zu 1MHz bei 1/64)
Eingänge: 6 Digitaleingänge (TTL), 1 Analogeingang +10/-10V
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

Maßbild (mm)



■ Closed Loop Positioniersteuerung mit Encodereingang, SMC147-S



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 In
12	GND

Bremse (X2)

Pin	Funktion
1	Bremse
2	GND

Encoder (X3)

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

Motor Anschluss (X4)

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

Versorgung (X5)

Pin	Funktion
1	UB24-48V
2	GND

SMC147-S-2: RS485 (X6)

Pin	Funktion
1	NC
2	Rx+
3	+5V
4	Tx+
5	NC
6	NC
7	Rx-
8	GND
9	Tx-

SMC147-S-3: CAN (X6)

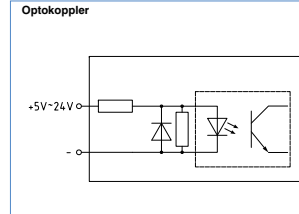
Pin	Funktion
1	NC
2	CAN low (CAN-)
3	CAN Ground (intern verbunden mit Pin6)
4	NC
5	Schirm
6	CAN Ground (intern verbunden mit Pin3)
7	CAN high (CAN+)
8	NC
9	Versorgung Vcc bis 30V (wird für Sicherheitsfeature genutzt)

Technische Daten

Betriebsspannung: DC 24 bis 48 V
Phasenstrom: Nennstrom 7,5A, einstellbar bis max. 11,25 A / Phase
Schnittstelle: RS485, CANOPEN
Betriebsmodus: Position, Drehzahl, Flagposition, Takt-Richtung, Analog, Joystick
Schrittauflösung: CANOPEN: Profile Position; Homing Mode; Velocity Mode
Schrittfrequenz: 1/1, 1/2, 1/4, 1/5, 1/8, 1/10, 1/32, Adaptiv (1/128)
 0 bis 50kHz im Takt-/Richtungsmodus,
 0 bis 25kHz in allen anderen Modi
Eingänge: 6 Optokopplereingänge (5V bis 24 V)
Ausgänge: 3 Transistorausgänge (open collector) max. 1A
 1 Ausgang für Bremse, max. 1,5A
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.

Eingangsbeschaltung

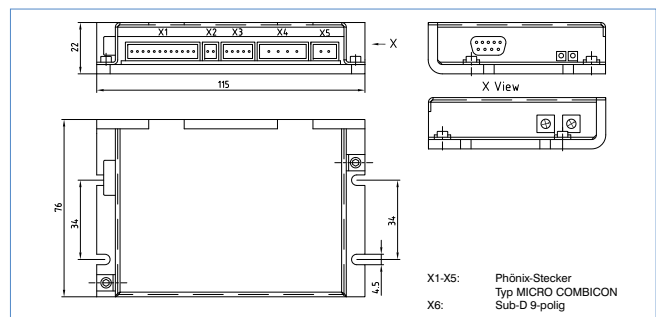


Achtung: An der Versorgungsspannung **muß** ein Ladekondensator von mind. 4.700 µF (Z-K4700/50) vorgesehen werden, damit beim Bremsvorgang die zul. Spannung nicht überschritten wird.

Bestellbezeichnung

SMC147-S-
 2= RS485
 3= CANOPEN

Maßbild (mm)



X1-X5: Phönix-Stecker
 Typ MICRO COMBICON
 Sub-D 9-polig