

Schrittmotor-Leistungsendstufen

■ Closed Loop Positioniersteuerung mit Encodereingang, SMC135

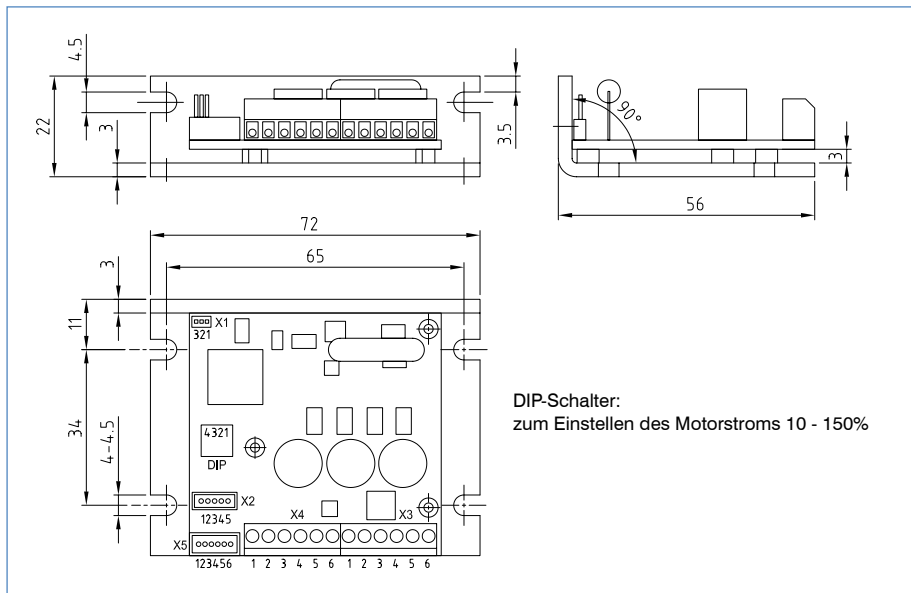


Die SMC135 wird vorkonfiguriert im Takt-Richtungsmodus ausgeliefert. Ein Anschluss an den PC ist nicht nötig. Der Phasenstrom kann in 10% - Schritten über DIP Schalter eingestellt werden. (10% = 400mA, max. 150% = 6A). Am Stecker X4 sind die Eingänge für das Takt -, Richtungs- und Enable - Signal bereits vorkonfiguriert. Der Schrittmotor ist nur über Software veränderbar. Voreingestellt ist Vollschritt. Durch eine sinusförmige Kommutierung wird aber bereits im Vollschritt eine sehr gute Laufruhe und Performance des Schrittmotors erreicht.

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)



Kommunikation (X1)

Pin	Funktion*
1	GND
2	TX
3	RX

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)

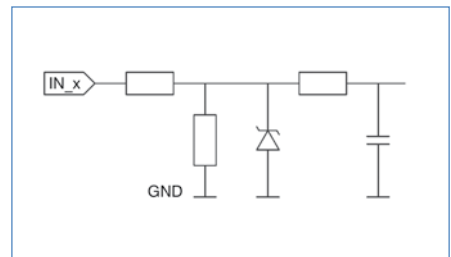
Pin	Funktion*	Funktion bei Auslieferung
1	Output 1	
2	Input 6	TAKT
3	Input 5	RICHTUNG
4	Input 4	ENABLE
5	Analog in 1	
6	GND	

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