

■ Closed Loop Positioniersteuerung mit Encodereingang, SMC147-S



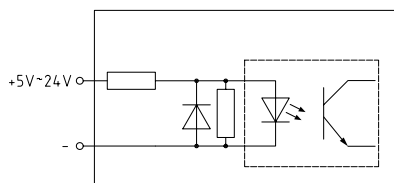
Technische Daten

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 CANOPEN: Profile Position; Homing Mode; Velocity Mode
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 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

Optokoppler

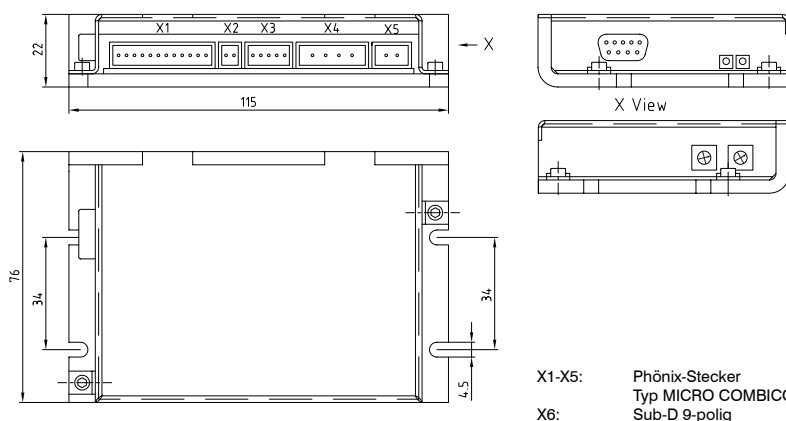


! Achtung: An der Versorgungsspannung **muss** ein Ladekondensator von mind. 4.700 μ F (Z-K4700/50) vorgesehen werden, damit beim Bremsvorgang die zul. Spannung nicht überschritten wird.

Bestellbezeichnung

SMC147-S-
2= RS485
3= CANOPEN

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 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)