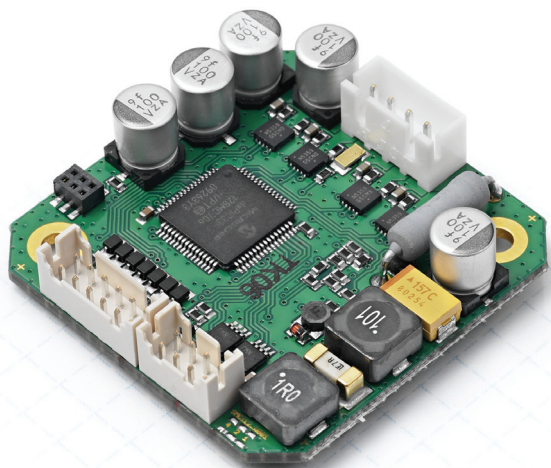


Schrittmotor-Leistungsendstufen

Positioniersteuerung, SMC12



Ein-/Ausgänge (X11)

Pin	Funktion*
1	GND
2	Input 1
3	Input 2
4	Input 3
5	Input 4
6	Input 5
7	Input 6
8	Analog in
9	Output 1
10	Output 2
11	Output 3
12	GND

Versorgung und Kommunikation (X12)

Pin	Funktion*	
	RS485	CANopen
1	GND	GND
2	GND	GND
3	RX-	n.c.
4	RX+	n.c.
5	TX-	CAN low (CAN -)
6	TX+	CAN high (CAN +)
7	GND	GND
8	UB 12-24VDC	UB 12-24VDC

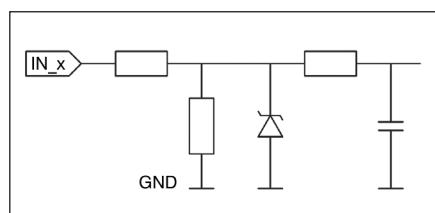
Motor (X10)

Pin	Funktion*
1	Motor Spule A
2	Motor Spule A\
3	Motor Spule B
4	Motor Spule B\

* aus Sicht der angeschlossenen Steuerung

Anschlusskabel für Motoren mit 6 oder 8 Anschlüssen:
ZK-XHP-4-300

Eingangsbeschaltung



Bestellbezeichnung

RS-485: SMC12
CANopen: SMC12-3

Technische Daten

- Betriebsspannung:** 12-24 V DC
- Phasenstrom:** max. 2,7 A
- Schnittstelle:** RS485 4-Draht oder CANopen
- Betriebsmodus:** RS485: Position, Drehzahl, Flagposition, Takt-Richtung, Analog, Joystick
CANopen: Position, Drehzahl, Referenzfahrt, Interpolated-Position (gemäß CAN-Standard DS402)
- 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 Open Collector, 24 V / 0,5 A max.
- Stromabsenkung:** einstellbar 0 - 150%
- Schutzschaltung:** Überspannung, Unterspannung und Kühlkörpertemperatur > 80 °C
- Temperaturbereich:** 0 bis + 40 °C

Maßbild (mm)

