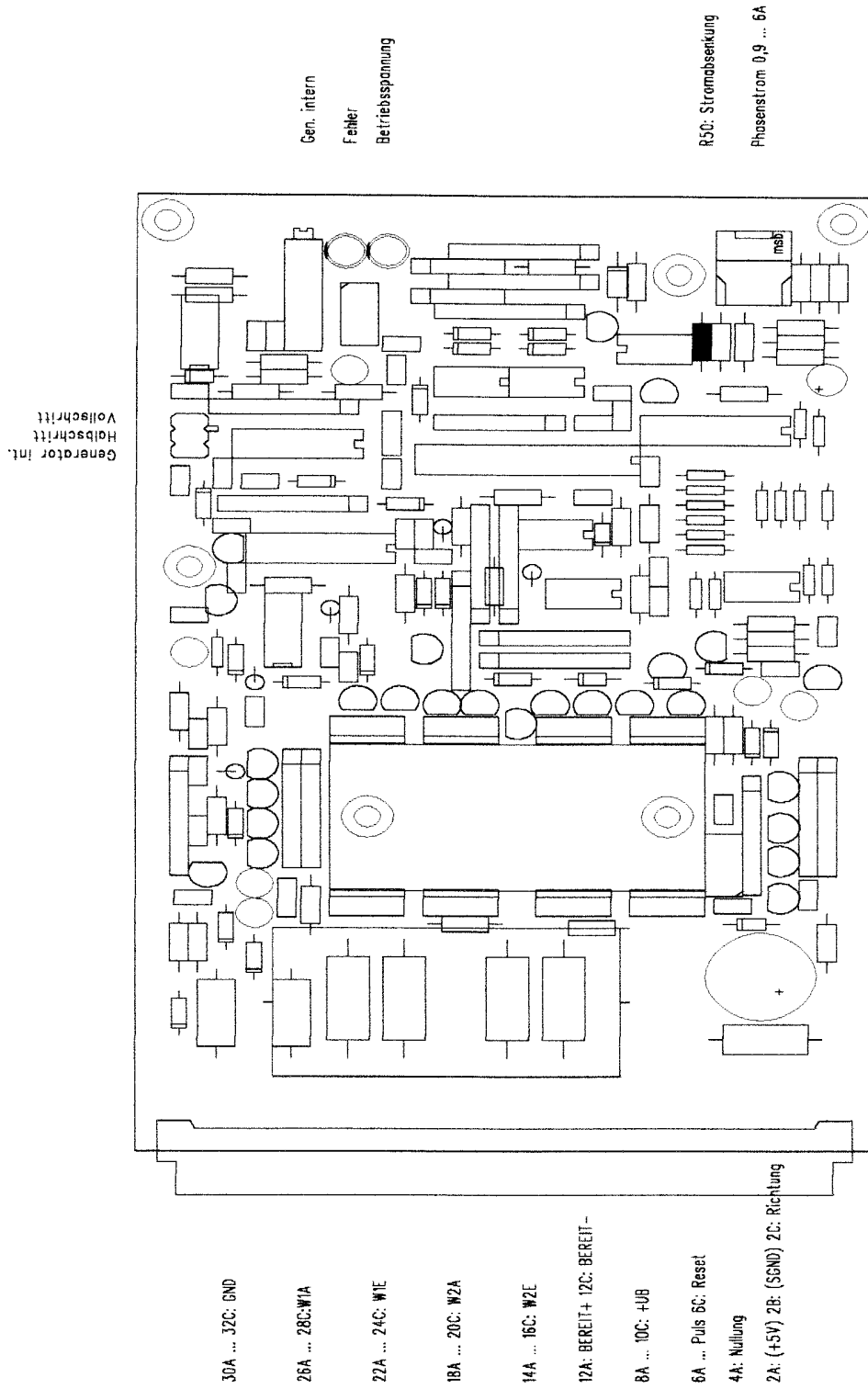


DOKUMENTATION

SCHRITTMOTORENDSTUFE SMC70EUROPA

1. Ansicht Leiterplatte



Inhalt:

1. Ansicht Leiterplatte.....	2
2. Allgemeines	4
3. Ein- Ausgänge	4
3.1. Eingänge.....	4
3.2. Bereit-Ausgang.....	6
3.3. Anschluß am Stecker	7
3.4. Einstellungen für den Normalbetrieb	8
3.4.1. Schrittwinkel	8
3.4.2. Phasenstrom.....	8
3.4.3. Stromabsenkung	8
4. Überwachungsfunktionen	8
4.1. Unterspannung	8
4.2. Kurzschluß.....	9
4.3. Übertemperatur	9
4.4. Bereit.....	9
4.5. Ausgang Bereit.....	9
4.6. LED L2.....	9
5. Inbetriebnahme.....	9
5.1. Stromversorgung	9
5.2. Vor dem Einschalten	9
5.3. Einschalten und Test	9
6. Interner Start- Stop- Generator.....	10
6.1. Funktion	10
6.2. Frequenzeinstellung	10
7. Technische Daten:.....	11
8. CE Kennzeichnung und Installationshinweise	12
9. Netzteil, Stromversorgung.....	12
10. Abstrahlung hochfrequenter Felder	13
11. Bestellcode:.....	13

Bitte lesen Sie diese Dokumentation **vor** Inbetriebnahme sorgfältig durch.

Alle Rechte vorbehalten.

Diese Dokumentation dient ausschließlich der technischen Beschreibung des Produkts und der Anleitung zur Inbetriebnahme. Die hier gemachten Aussagen sind nicht im Sinne von zugesicherten Eigenschaften zu verstehen. Das Produkt ist ohne weitere Maßnahmen nicht zum Einsatz in sicherheitsrelevanten Einrichtungen einschließlich dem EX- Bereich geeignet. Die Gewährleistung erstreckt sich gemäß unserer Allgemeinen Geschäftsbedingungen ausschließlich auf Reparatur oder Umtausch defekter Endstufen, eine Haftung für Folgeschäden und Folgefehler ist ausgeschlossen.

Achtung:

Beachten Sie bei der Installation die gültigen Vorschriften und Normen. Irrtum vorbehalten.

2. Allgemeines

Die Schrittmotorendstufe S70xxx eignet sich zum Ansteuern von Schrittmotoren in 2- oder 4- Phasentechnik. Die Elektronik ist ausgelegt für Bipolarbetrieb mit Konstantstromregelung. Hierdurch ist die maximal mögliche Motorleistung bei gegebener Betriebsspannung gewährleistet.

Für eine maximale Betriebssicherheit und zur Fehlerdiagnose sind diverse Schutzschaltungen vorhanden, welche im Störfall die Endstufen abschalten und den Fehler signalisieren. Die Signalein- und Ausgänge harmonisieren mit den meisten handelsüblichen Steuerungen. Der integrierte, einstellbare Start-Stop- Generator erlaubt eine schnelle Überprüfung Ihres Antriebs während der Inbetriebnahmephase. Er ist auch betriebsmäßig nutzbar, wenn eine konstante Drehzahl im Start-Stop- Bereich benötigt wird. Genaueres hierzu in Kapitel 7.

3. Ein- Ausgänge

3.1. Eingänge

Die Eingangssignale haben folgende Bedeutung:

Puls:	jedes Aktivieren dieses Signals bewirkt einen Motorschritt
Richtung:	legt die Drehrichtung fest
Stromnullung:	bei aktivem Eingang schaltet der Motorstrom komplett aus
Reset:	versetzt die interne Logik in den Grundzustand zurück der Motorstrom ist dabei ausgeschaltet Die Endstufe ist nach max 2 Sekunden nach Freigabe des Reset-Einganges wieder betriebsbereit

Ansteuerung

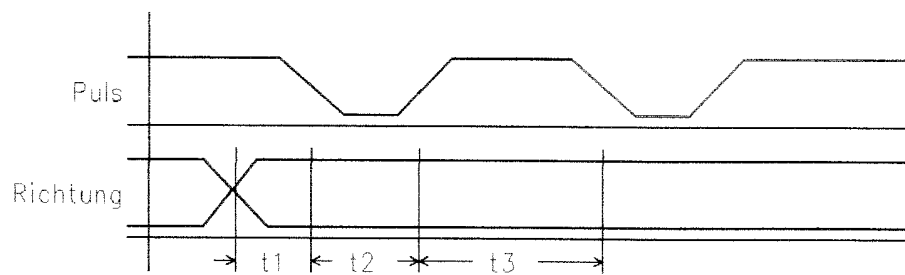
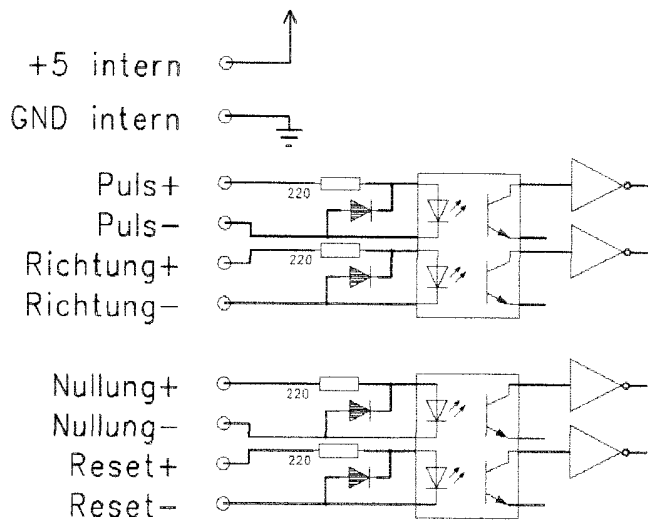
Der Anschluß Ihrer Steuereinheit erfolgt nach Bild 2.1. Legen Sie die positive Potentiale der Ansteuerung an die Signalpins xxxx+ und die negativen Potentiale an die Eingänge xxxx-. Die Signale sind aktiv bei positiver Eingangsspannung.

Der Pulseingang nimmt eine Sonderstellung ein. Die Schrittausführung erfolgt mit dem Ansteigen des Eingangsstromes.

Standardausführung:

In dieser Ausführung sind die Eingänge xxxx+ bereits mit der Spannung +5 intern verbunden. Eine völlige galvanisch getrennte Ansteuerung ist damit nicht möglich. Das Ansteuern der Eingänge erfolgt durch Anlegen von GND Potential an die Eingänge xxxx-.

Den Betriebsmodus mit dem internen Pulsgeber (Start-Stop- Generator) finden Sie in Kapitel 7 beschrieben.



- t1: Vorbereitungszeit Richtung > 0µs
- t2: Pulszeit > 10µs
- t3: Pulspause > 10µs

Bild 2.1. Anschließen der Steuersignale

3.2. Bereit-Ausgang

Die Ausgang BEREIT ist aktiv (durchgeschaltet) bei betriebsbereiter Endstufe.

Bild 2.2. zeigt den Anschluß.

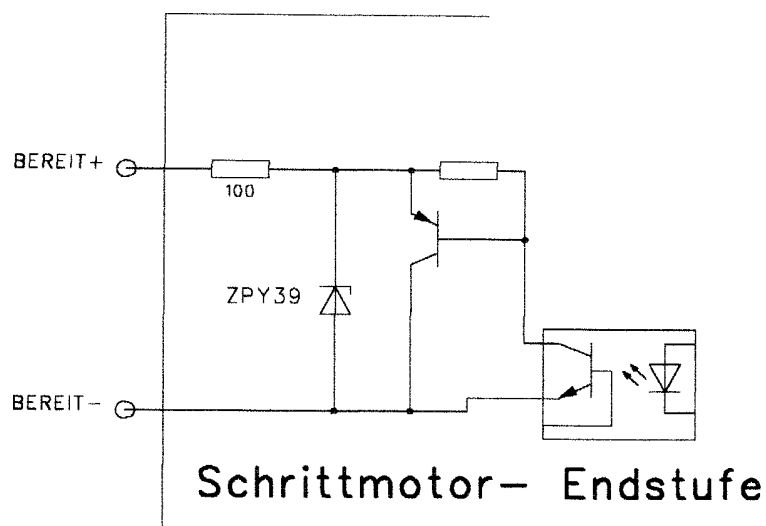


Bild 2.2. Anschluß des Bereit-Ausganges.

Der Ausgang ist geschützt durch eine Z- Diode ZPY39 und einen Serienwiderstand 100 Ohm. Für Sonderanwendungen kann diese Beschaltung ggf. auf Ihre Bedürfnisse angepaßt werden.

Die Restspannung U_e bei geschaltetem Ausgang beträgt:

$$U_a = I_a \cdot 100 \text{ Ohm} + 1 \text{ Volt.}$$

3.3. Anschluß am Stecker

Schließen Sie Motor, Betriebsspannung und Eingangssignale nach folgender Tabelle an.

Anschlupunkt:	anzuschließen	Bemerkungen
30A...32C	Ground	Betriebsspannung
29A...29C	nb	nicht belegt
26A...28C	W1A	Motorwicklung 1 Anfang
25A...25C	nb	nicht belegt
22A...24C	W1E	Motorwicklung 1 Ende
21A...21C	nb	nicht belegt
18A...20C	W2A	Motorwicklung 2 Anfang
17A...17C	nb	nicht belegt
14A...16C	W2E	Motorwicklung 2 Ende
13A...13C	nb	nicht belegt
12A	BEREIT+	
12B	nb	nicht belegt
12C	BEREIT-	
11A...11C	nb	nicht belegt
8A...10C	+Ub	Betriebsspannung (max 60V DC)
6A	PULS-	Eingngssignal PULS
6B	nb	nicht belegt
6C	RESET-	Eingngssignal RESET
5A...5C	nb	nicht belegt
4A	STROMNULLUNG-	Eingngssignal STROMNULLUNG
4B	nb	nicht belegt
4C	nb	nicht belegt
3A...3C	nb	nicht belegt
2A	+5V intern	interne Hilfsspannung
2B	SGND	Signal GND für Eingangssignale
2C	RICHTUNG	Eingngssignal RICHTUNG
1A...1C	nb	nicht belegt

Bild 2.3. Anschluß

ACHTUNG:

Überprüfen Sie vor Inbetriebnahme genauestens die Verdrahtung.
Fehlverdrahtung kann die Karte oder Ihre Signaleinspeisung zerstören!!!

Bei 2-Phasen Schritt-Motoren können die Motoranschlüsse innerhalb einer Phase vertauscht werden, um die Drehrichtung zu invertieren. Schließen Sie die Betriebsspannung der Karte nicht an Pin SGND an !!! Verwenden Sie getrennte Leiter für Betriebsspannung und Signalspannung. Verbinden Sie nicht die Anschlüsse SGND und GND

3.4. Einstellungen für den Normalbetrieb

Hier sind vor Inbetriebnahme folgende Einstellungen zu machen:

3.4.1. Schrittwinkel

Stecken Sie den Jumper Vollschritt für Vollschritt (200 Schritte/Umdrehung), Halbschritt für Halbschrittbetrieb (400 Schritte/Umdrehung). Stecken Sie beide Brücken für Voll- und Halbschritt für Viertelschrittbetrieb (800Schritte/Umdrehung). Entfernen Sie beide Brücken für Achtel-schrittauflösung (1600 Schritte/Umdrehung).

3.4.2. Phasenstrom

Stellen Sie den Hexadezimalschalter Phasenstrom auf den Ihrem Motor entsprechenden Nennwert oder ggf. darunter ein nach folgender Tabelle.

Schal-ter	0	1	2	3	4	5	6	7	8	9	A	B	C	D	E	F
I[A]	0,9	1,2	1,6	1,9	2,3	2,6	3,0	3,3	3,6	4,0	4,3	4,6	5,0	5,3	5,7	6,0

3.4.3. Stromabsenkung

Stecken Sie die Brücke entsprechend nachfolgender Tabelle, um die gewünschte Stromabsenkung beim Stillstand des Motors einzuschalten.

	Absenkung	%
	Absenkung	%
	Absenkung	%
	Absenkung	%

4. Überwachungsfunktionen

Die Karte stellt folgende Fehler fest. Im gegebenen Fall leuchtet die rote LED L1. Bei Aufleuchten dieser LED ist die Karte nicht betriebsbereit.

4.1. Unterspannung

Bei Betriebsspannungen < 18 Volt ist die Karte nicht betriebsbereit. Die rote LED L1 leuchtet.

4.2. Kurzschluß

Ein Kurzschluß während des Betriebs zwischen Motorphasen oder gegen GND führt zum Abschalten der Endstufen und zur Anzeige an der roten LED L1. Kurzschluß der positiven Betriebsspannung auf die Motorleitungen kann die Endstufe zerstören !!!

4.3. Übertemperatur

Bei Kühlkörpertemperaturen $> 75^{\circ}\text{C}$ schaltet sich die Karte aus und signalisiert den Fehler an der roten LED L1.

4.4. Bereit

Liegt keine der og. Störungen vor, ist die rote LED L1 ausgeschaltet.

4.5. Ausgang Bereit

Bei betriebsbereiter Karte ist der Ausgang Bereit geschlossen. Liegt eine Störung vor, ist dieser Ausgang offen.

ACHTUNG:

Die Karte ist nicht betriebsbereit, solange eine Störung vorliegt.

Wenn eine Störung auftritt, schalten Sie die Betriebsspannung sofort aus und beheben Sie den Fehler. Versuchen Sie nie, den Fehler mit eingeschalteter Betriebsspannung zu beheben. Es können dadurch ggf schwerwiegendere Folgefehler auftreten.

4.6. LED L2

Diese LED zeigt lediglich das Vorhandensein der Betriebsspannung an.

5. Inbetriebnahme

5.1. Stromversorgung

Die Betriebsspannung sollte im Leerlauf 60 Volt nicht überschreiten. Der Ladekondensator im Netzteil ist ausreichend zu dimensionieren. Als Richtwert bei voller Belastung gilt ein Wert von $= 4700\mu\text{F}/100\text{V}$.

5.2. Vor dem Einschalten

- Prüfen Sie alle Anschlüsse nochmals genau.
- Prüfen Sie die Ein- Ausgangssignale
- Prüfen Sie die Stromeinstellung und die Einstellung des Schritt winkels.

5.3. Einschalten und Test

- Schalten Sie die Betriebsspannung ein. Leuchtet die grüne LED L2 nicht, prüfen Sie den Anschluß der Betriebsspannung, sowie deren Wert.

Wenn die rote LED L1 leuchtet, schalten Sie wieder aus und beheben Sie den Fehler.

- Prüfen Sie den Rundlauf des Motors ggf mit dem internen Generator. Stellen Sie hierzu eine kleine Frequenz ein. (Linksanschlag des Trimmers). Beachten Sie, daß der Lauf, insbesondere im Resonanzbereich des Motors sehr unruhig sein kann. Die Einstellung Halb-, Viertel-, oder Achterschritt bringt hier eine wesentliche Verbesserung.
- Führen Sie Ihr Programm zum Test mehrmals aus.
- Messen Sie im Dauerbetrieb nach ca 30 Minuten die Kühlkörpertemperatur. Sie sollte bei maximaler Umgebungstemperatur nicht über 60°C liegen, um Reserven sicherzustellen. Ggf. ist zusätzliche Belüftung erforderlich.

6. Interner Start- Stop- Generator

6.1. Funktion

Der integrierte Generator erzeugt Schrittpulse mit einstellbarer Frequenz im Start- Stop- Bereich. Um diese Betriebsart zu aktivieren stecken Sie eine zusätzliche Brücke in die Position Generator intern. Die Voll-Halbschrittprogrammierung wird hierdurch nicht beeinflußt.

Der Pulseingang hat nun eine Gatefunktion. d.h. solange er aktiviert ist, läuft der interne Generator. Im folgenden Bild sehen Sie diesen Ablauf dargestellt.

Die Drehrichtung geben Sie am Richtungseingang vor.

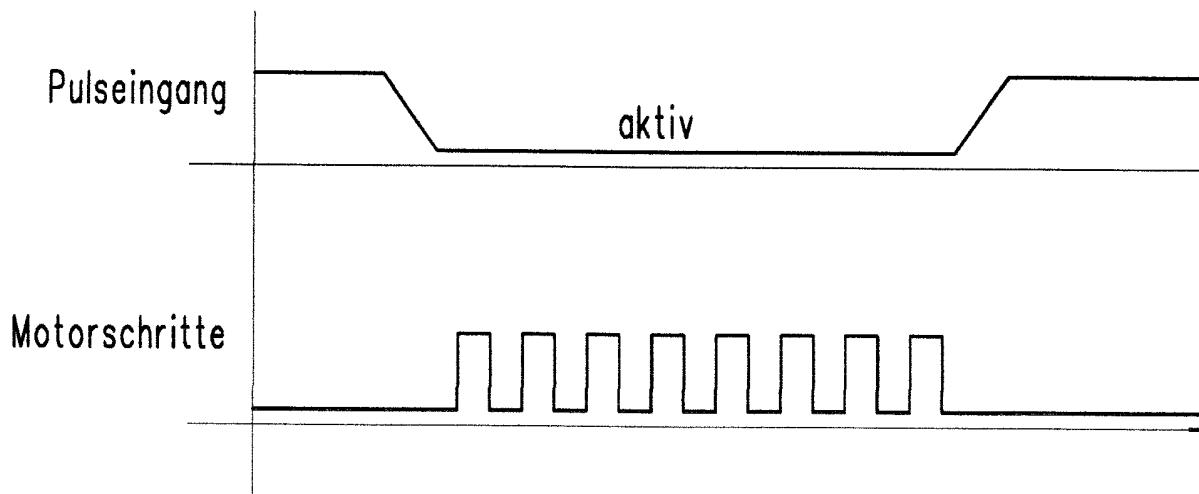


Bild 7.1. Funktion des integrierten Start- Stop- Generators

6.2. Frequenzeinstellung

Stellen Sie Ihre gewünschte Start- Stop- Frequenz am Poti Start-Stop-Frequenz ein. Sofern Sie den Generator betriebsmäßig nutzen wollen, jedoch der eingestellte Frequenzbereich nicht Ihren Vorstellungen entspricht, kann der Bereich ggf. nach Absprache geändert werden.

7. Technische Daten:

Betriebsspannung	18V ... 60	V
Phasenströme	0,9 ... 6	A
Schrittfrequenz	0 bis 40	kHz
Betriebsarten: Voll/Halb/Viertel/Achtelschritt Pulse intern	ca 100 bis 2500	Hz
Eingänge: (Standard-Ausführung) Puls Drehrichtung Stromnullung Reset Eingangsspannung passiv- Pegel aktiv- Pegel	-2.5 ... 6,5 > 3,5 < 1	V V V
Ausgang BEREIT Ausgangsstrom Ausgangsspannung	galvanisch getrennt max 50 max 35	mA V
Anzeige Betriebsspannung	durch LED grün	
Schutzschaltungen Unterspannung Kurzschluß Übertemperatur	Sammel-Anzeige LED rot	
Verlustleistung	max 45W @6A im Vollschrift	
Abmessungen inkl Kühlkörper	100 x 160 x 60	mm
Betriebs Temperatur	0 ... +50	°C
Lagertemperatur	-10 ... 70	°C
Gewicht	650	g
Anschlüsse	Messerleiste 96-polig nach DIN41612	

8. CE Kennzeichnung und Installationshinweise

Seit dem 1.1.96 gelten im Europäischen Wirtschaftsraum (EWR) einheitliche gesetzliche Regelungen für die Ausführung elektrischer Anlagen. Danach ist je nach Einordnung des entsprechenden Produkts u.U. eine EG Konformitätserklärung und/oder CE Kennzeichnung notwendig. Das vorliegende Produkt fällt unter das Gültigkeitsfeld 2 und ist damit nicht erklärungs- und kennzeichnungspflichtig. Es handelt sich um ein nicht selbständig betreibbares Produkt. Es darf nur an "Sachkundige" abgegeben werden. Der End-Anwender, welcher die komplette, betriebsfertige Anlage installiert, hat jedoch dafür Sorge zu tragen, daß alle z.Zt. gültigen Bestimmungen eingehalten werden.

Momentan sind dies u.A. für die Antriebstechnik folgende Bestimmungen

- ♦ Maschinen Richtlinie 89/392/EWG
- ♦ Niederspannungsrichtlinie 72/23/EWG
- ♦ EMV Richtlinie 89/336/EWG
- ♦ diverse VDE Bestimmungen

Das folgende Bild zeigt Ihnen die wesentlichen Punkte, welche für die Einhaltung der Bestimmungen zu beachten sind.

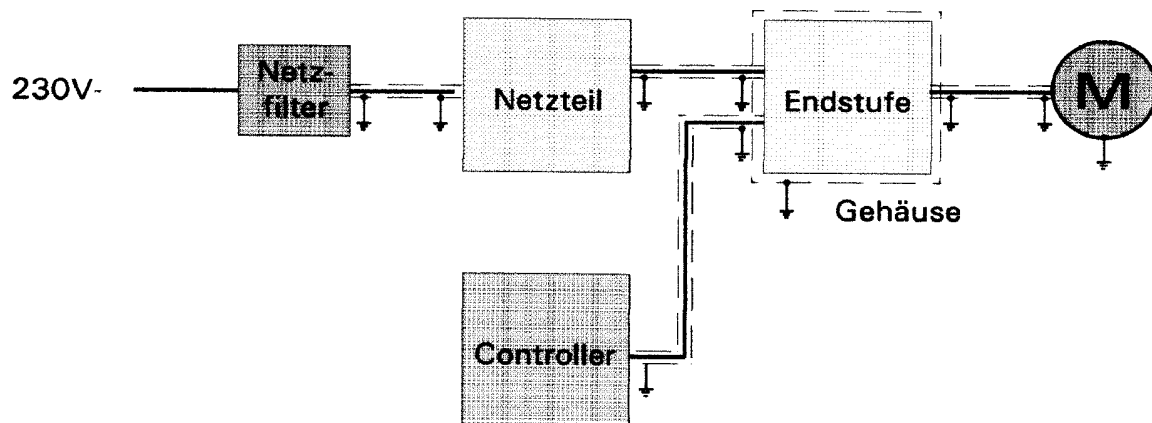


Bild 10.1. Installation

9. Netzteil, Stromversorgung

Die dem Netz (über Trafo, Schaltregler etc.) entnommenen Betriebsströme dürfen einen maximalen Oberwellenanteil nicht überschreiten.

Maßnahmen:

- Netzfilter
- spezielle Schaltregler mit PFC (Power Factor Correction)

10. Abstrahlung hochfrequenter Felder

Durch die getaktete Arbeitsweise der Schrittmotorendstufe entstehen um die stromführenden Leitungen, insbesondere die Motorleitungen und Stromversorgungsleitungen, elektrische und magnetische Wechselfelder. Diese Felder breiten sich im Raum aus und können andere Geräte stören.

Maßnahmen:

- Abschirmen der Leitungen, Anschluß des Schirms beidseitig auf kurzem Wege erden
- nur Kabel mit paarweise verdrillten Adern verwenden
- Stromversorgungs- und Motorleitungen so kurz wie möglich halten
- Endstufen in Metallgehäuse einbauen, Gehäuse großflächig auf kurzem Wege erden
- Motoren großflächig auf kurzem Wege erden

Die Wirksamkeit aller Maßnahmen kann nur durch Messung in geeigneten Meßvorrichtungen nachgewiesen werden.

11. Bestellcode:

SMC70EUROPA: Standard- Karte 70V/6A mit Voll-Halb-Viertel-Achtelschritt
Ausführung: Ansteuerung 0V/+5V gegen GND,
gemeinsamer Signalanschluß: +5V intern für Eingänge
keine galvanische Trennung

technische Änderungen und Irrtum vorbehalten