



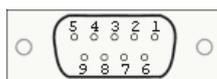
- **Sehr kompakter Servoregler zur Ansteuerung von bürstenbehafteten und bürstenlosen Motoren**
- **Motordauerstrom 10A, Spitzenstrom 30A**
- **ProfiBus und CAN-Bus Schnittstelle**
- **Frei programmierbar mit integrierter Motion Prozess Unit. Dies ermöglicht auch den Einsatz als dezentral arbeitender Stand-Allone Regler oder Master für weitere Regler im Verbund**
- **Betriebsarten Stromregler, Drehzahlregler, Positionierregler, Master-Slave**
- **Montage auf Hutschiene 35mm oder Montageplatte**
- **Steck-Klemm Anschlüsse**
- **Hohe Leistungsdichte bei geringer Einbaubreite**

| Leistungsdaten                    |                                  |                  |
|-----------------------------------|----------------------------------|------------------|
| Versorgungsspannung Elektronik Ue | VDC                              | 9...30           |
| Versorgungsspannung Leistung Up   | VDC                              | 9...60           |
| Maximaler Ausgangsstrom           | A                                | 30               |
| Dauerausgangsstrom                | A                                | 10               |
| PWM Frequenz                      | kHz                              | 25, <b>32,50</b> |
| PWM Auflösung                     | Bit                              | 16               |
| Digitaler Eingang                 |                                  |                  |
| Anzahl (Din0...3)                 | -                                | 4                |
| Schaltswelle Low                  | VDC                              | -30...8          |
| Schaltswelle High                 | VDC                              | 8...30           |
| Eingangsimpedanz                  | kOhm                             | 5                |
| Filter                            | µs                               | 30               |
| Digitaler Ausgang                 |                                  |                  |
| Anzahl (Dout0)                    | -                                | 1                |
| Signal-Typ                        | plusschaltend<br>kurzschlussfest |                  |
| Lasten                            | resistiv, induktiv               |                  |
| Dauerausgangsstrom                | A                                | 2,5              |
| Analoger Eingang 12 Bit           |                                  |                  |
| Anzahl (Ain0)                     | -                                | 1                |
| Signal Typ 0...10V single ended   | -                                | 1                |
| Eingangsimpedanz                  | kOhm                             | 25               |

| Drehgeber inkrementell              |  |         |
|-------------------------------------|--|---------|
| Frequenz pro Spur A,B,Inx (und / )  | kHz  | 500     |
| Signal-Typ                          | RS422, differenzial<br>open collector,<br>single ended |         |
| Eingangssignal (24 VDC tolerant)    | VDC  | 5       |
| Hall-Sensoren                       |  |         |
| Frequenz pro Spur H1,H2,H3 (und / ) | kHz  | 50      |
| Signal-Typ                          | RS422, differenzial<br>open collector<br>single ended  |         |
| Eingangssignal (24 VDC tolerant)    | VDC  | 5       |
| Bus-Schnittstelle                   |  |         |
| Profi-Bus DP                        |  |         |
| CAN                                 | DS301, DSP402  |         |
| Umgebung                            |  |         |
| Schutzart                           | IP   | 20      |
| Temperaturbereich                   | °C   | 0...+70 |
| Luftfeuchtigkeit                    | %  | 20...80 |
| Gewicht                             | g  | 110     |

## Stecker und Pin Belegung

|       |     |                                       |       |        |                  |                         |                            |
|-------|-----|---------------------------------------|-------|--------|------------------|-------------------------|----------------------------|
| X1.1  | PE  | Schutzerde                            |       | X2.11  | /A               | Encoder Kanal A negiert |                            |
| X1.2  | +Up | Spannungsversorgung Leistung 10V..60V |       |        | X2.12            | /B                      | Encoder Kanal B negiert    |
| X1.3  | GND | Masse Leistung                        |       |        | X2.13            | /Inx                    | Encoder Nullimpuls negiert |
| X1.4  | Ma  | Motorphase A                          |       |        | X2.14            | GND                     | Masse Hall-IC / Encoder    |
| X1.5  | Mb  | Motorphase B                          |       |        |                  | X3.1                    | +Ue                        |
| X1.6  | Mc  | Motorphase C                          |       | X3.2   |                  | Ain0                    | Analoger Eingang           |
| X2.1  | H1  | Hallsensor A                          | X3.3  | Din0   |                  | Digitaleingang 0        |                            |
| X2.2  | H2  | Hallsensor B                          | X3.4  | Din1   |                  | Digitaleingang 1        |                            |
| X2.3  | H3  | Hallsensor C                          | X3.5  | Din2   |                  | Digitaleingang 2        |                            |
| X2.4  | A   | Encoder Kanal A                       | X3.6  | Din3   |                  | Digitaleingang 3        |                            |
| X2.5  | B   | Encoder Kanal B                       | X3.7  | GND    | Masse Elektronik |                         |                            |
| X2.6  | Inx | Encoder Nullimpuls                    | X3.8  | res    | reserviert       |                         |                            |
| X2.7  | +5V | 5V Geberversorgung                    | X3.9  | Dout0  | Digitalausgang 0 |                         |                            |
| X2.8  | /H1 | Hallsensor A negiert                  | X3.10 | CAN-Hi | CAN High         |                         |                            |
| X2.9  | /H2 | Hallsensor B negiert                  | X3.11 | CAN-Lo | CAN Low          |                         |                            |
| X2.10 | /H3 | Hallsensor C negiert                  | X3.12 | GND    | CAN Masse        |                         |                            |



Pin 3 = TxRx Signal B  
 Pin 5 = GND, Masse  
 Pin 6 = +5V Hilfspong.  
 Pin 8 = TxRx, Signal A

## Abmessungen

