



## 4-Quadrantenregler für AC-Servomotoren

- Digitaler Regler mit 4Q-Betrieb und stetigen Übergängen
- Momenten-, Drehzahl-, oder Positionierregelung
- RS232-, CANopen-, Profibus- oder EtherCAT- Schnittstelle
- Steuerung über Feldbus, digitale und analoge I/O oder serielle Schnittstelle
- Bis zu 64 speicherbare Positionen
- integrierte Ablaufsteuerung
- Master-Slave-Betrieb
- Inkrementalgeber- Aus- und Eingang
- Tipp & Teach-Funktion
- Komfortable Parametriersoftware mit integrierter Oszilloskop-Funktion

**Technische Daten**

Elektrische Daten	Speisung Logik	24 V <sub>DC</sub> ; ±20 %
	Speisung Netz	230 V <sub>AC</sub> ±10 % 45 Hz...66 Hz
	Motor	Synchronservomotoren, 3phasig
	Motornennstrom	4 A <sub>eff</sub>
	Motorspitzenstrom (1s)	6 A <sub>eff</sub>
	PWM Schaltfrequenz	10 kHz
Steuerung	Regler	für Strom, Drehzahl, Position
	Schutzfunktionen	Kurzschluss Endstufe zwischen zwei Phasen und nach ZK+ / ZK-, Über-/ Unterspannung Zwischenkreis, Temperaturüberwachung Motor, Temperaturüberwachung Leistungsstufe I <sup>2</sup> t-Überwachung Endstufe
	Kommunikation	RS232, CAN-open, Profibus DP, EtherCAT
	Steuerkontakte	Insgesamt 11, einige doppelt belegt: 9 x DIN, 3 x DOUT, 1 x Haltebremse 2 x AIN, 1 x AOUT
	Positionsrückführung	Analoge SINCOS-Hallgeber, Resolver
	Parametrierung	Windows® Parametrier-SW
	Störmeldung	Statusregister, Fehlerspeicher
Konformität	CE	Gemäß EMV-Gesetz (89/336/EWG) (s.o.) und Niederspannungsrichtlinie (73/23/EWG mit Änderung 93/68/EWG)
	UL	Nach UL Richtlinien entwickelt,
Zubehör (optional)	Steckersätze	- Leistungs- und Signalsteckersatz - Steckersatz für CANopen - Steckersatz für Profibus-DP
	Kabel	- Parametrierkabel - Profibus-Kabel - CANopen-Kabel
	Filter	- Externer Netz-Filter

Abmessungen (BxHxT): ca. 62 x 102 x 163 mm ohne Befestigungswinkel und Stecker  
ca. 62 x 172 x 252 mm mit Befestigungswinkel und Stecker

Gewicht: ca. 1 kg

Schutzart: IP20