

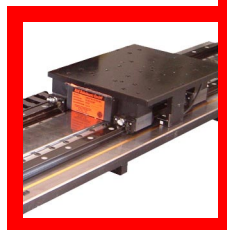
# modular motion control

# SYSTEM-90E

Dieses Servo-Power-Modul dient zur Ansteuerung von Servo-Motoren unterschiedlichster Bauform in Verbindung mit einem Motion-Control-Modul. Je nach eingesetztem Motion-Control-Modul können verschiedene Verfahren zur Lageerfassung genutzt werden.

Die Verbindung zum Motion-Control-Modul erfolgt über die einheitliche pLINK-Schnittstelle. Hierüber werden sämtliche Parameter und Sollwerte übertragen, so dass am Servo-Power-Modul keinerlei Einstellungen vorgenommen werden müssen.

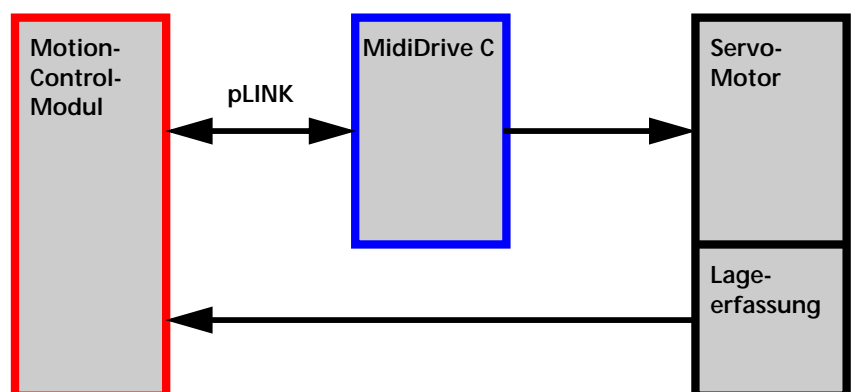
Das Modul MidiDrive C ist in verschiedenen Leistungsklassen mit einem Dauerstrom von  $2 A_{rms}$  bis  $20 A_{rms}$  lieferbar.

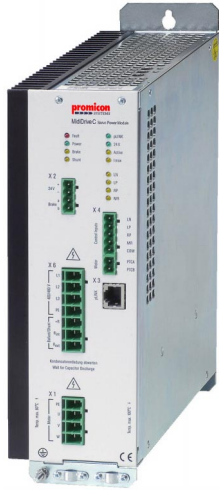


## MidiDrive C

## Servo-Power-Modul

- Einfache Parametrierung und Diagnose durch voll digitale Arbeitsweise
- Motion-Control-Module für verschiedene Lageerfassungsverfahren kombinierbar
- Ansteuerung von Servo-Motoren unabhängig vom Hersteller
- Regelung von Servo-Motoren unterschiedlichster Bauform
- Direkter Netzanschluss mit  $3 \times 400/480 V_{AC}$
- Mehrere Module direkt nebeneinander montierbar
- Alle Verbindungen frontseitig steckbar





## ➤ Servo-Power-Modul bis 20A Dauerstrom

Für Motoren unterschiedlicher Leistung stehen mehrere Servo-Power-Module mit einem Netzanschluss von 3 x 400/480 V<sub>AC</sub> zur Verfügung.

Sie haben ein integriertes Netzfilter und können direkt ans Netz angeschlossen werden.

Die Servo-Power-Module sind so ausgelegt, dass sie direkt nebeneinander montiert werden können.

Alle Verbindungen sind am Servo-Power-Modul frontseitig steckbar. Der Aufwand bei der Verkabelung wird somit wesentlich verringert.

Der Anschluss folgender Steuer-signale ist möglich:

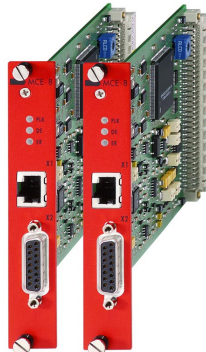
- Eingänge für Endlagenschalter
- Eingang für Referenzpunkt
- Eingang für " Maschine bereit"
- Ausgang für Haltebremse

## ➤ pLINK-Schnittstelle

Diese einheitliche Schnittstelle verbindet Motion-Control- und Servo-Power-Module.

Hierüber werden Sollwerte und Einstellwerte zum Servo-Power-Modul übertragen und gleichzeitig erfolgt die komplette Überwachung des Servo-Power-Moduls über diese Schnittstelle.

Der Anschluss erfolgt über kosten-effiziente vorgefertigte RJ45-Kabel.



## ➤ Parametrierung und Diagnose

Durch die digitale Arbeitsweise werden sämtliche Einstellungen numerisch spezifiziert, damit ist eine absolute Reproduzierbarkeit gewährleistet.

Da die Überwachung des Servo-Power-Moduls über die pLINK-Schnittstelle realisiert ist, steht im SYSTEM-90E eine integrale System-Diagnose zur Verfügung, angefangen beim Alarm bis zur Aufzeichnung im Logbuch.

## ➤ Motoren

Es können Servo-Motoren unterschiedlichster Bauform unabhängig vom Hersteller direkt betrieben werden.

Hierzu wird lediglich in den Parametern der Aufbau des Motors spezifiziert.

- AC-Servomotoren
- Linearmotoren
- Direktantriebe
- Torque-Motoren
- Solenoid-Motoren
- DC-Servomotoren
- 2- und 3-phasige Motoren
- 1 bis 50 Polpaare

## ➤ Motion-Control-Modul

Diese Module sind Bestandteil des SYSTEM-90E und dienen zur Ansteuerung und Überwachung der Servo-Power-Module und zum Anschluss der verwendeten Lageerfassung:

- Resolver
- Inkrementalgeber mit RS422-Signalen
- Inkrementalgeber mit Sinus-Cosinus-Signalen
- EnDat 2.1
- EnDat 2.2
- BiSS
- HIPERFACE



### Technische Daten

	SPM-502	SPM-504	SPM-508	SPM-512	SPM-520
Netzanschluss	3 x 400/480 V <sub>AC</sub> (85 V <sub>AC</sub> bis 528 V <sub>AC</sub> )				
Nenn-Dauerstrom	2 A <sub>rms</sub>	4 A <sub>rms</sub>	8 A <sub>rms</sub>	12 A <sub>rms</sub>	20 A <sub>rms</sub>
Spitzenstrom	5,5 A	11 A	22 A	34 A	55 A
Schaltfrequenz (einstellbar)	16 kHz / 32 kHz	16 kHz / 32 kHz	16 kHz / 32 kHz	8 kHz / 16 kHz	8 kHz / 16 kHz
Überwachung	Kurzschluss des Motors Erdschluss des Motors Über- und Unterspannung Zwischenkreis Temperatur des Moduls und des Motors				
Abmessungen in mm (B x H x T)	85 x 255 x 200		150 x 270 x 200		

Abmessungen des Gehäuses ohne Befestigungslaschen und Anschluss-Stecker