

Motor-Controller SMCI12

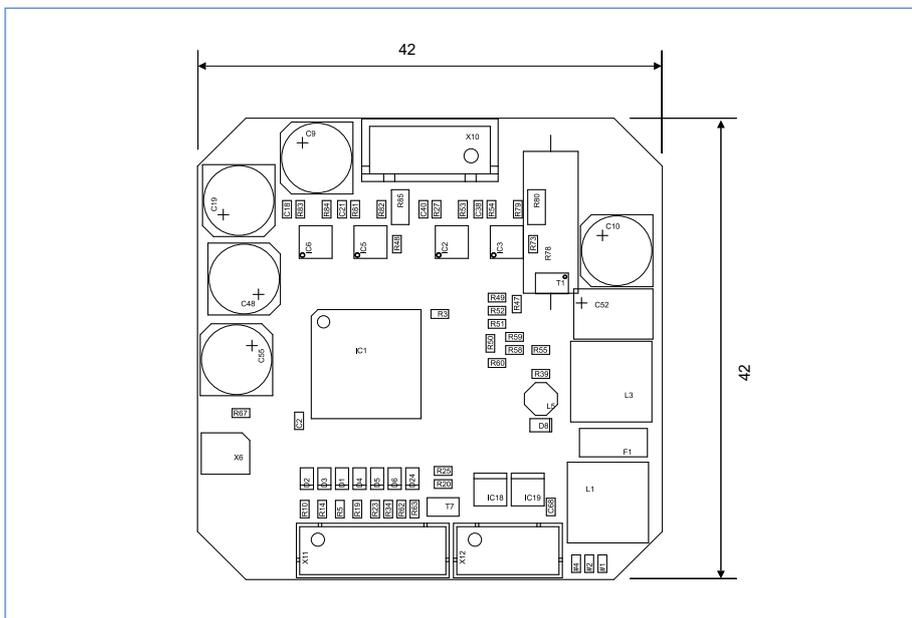


Technische Daten

- Betriebsspannung:** 12 bis 24 V DC
Phasenstrom: Nennstrom 1,8 A, einstellbar bis 2,7 A
Schnittstelle: RS485 4-Draht oder CANopen
Betriebsart: RS485: Position, Drehzahl, Flagposition, Takt-Richtung, Analog, Joystick
 CANopen: Position, Homing mode, Velocity mode, Interpolated position mode (gemäß CAN-Standard DS402)
Betriebsmodus: 1/1, 1/2, 1/4, 1/5, 1/8, 1/10, 1/32, 1/64, Adaptiv (1/128)
Schrittfrequenz: 16 kHz im Vollschritt, im Mikroschritt entsprechende Vielfache (z.B. bis zu 1 MHz bei 1/64)
Eingänge: 6 Digitaleingänge (TTL), 1 Analogeingang +10 / -10 V
Ausgänge: 3 Open Collector, 24 V / 0,5 A max.
Stromabsenkung: einstellbar 0 - 100%
Schutzschaltung: Überspannung, Unterspannung und Temperatur > 80 °C
Temperaturbereich: 0 bis + 40 °C

! Achtung: Verwenden Sie immer einen Stützkondensator für die Betriebsspannung der Steuerung. Dieser sollte so nah wie möglich an die Steuerung platziert werden. Steuerungen bis 4 A benötigen einen 4700µF und Steuerungen bis 10 A benötigen einen 10.000µF Kondensator. Andernfalls besteht die Gefahr der Zerstörung der Steuerung.

Maßbild (mm)



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 12-24 VDC	UB 12-24 VDC

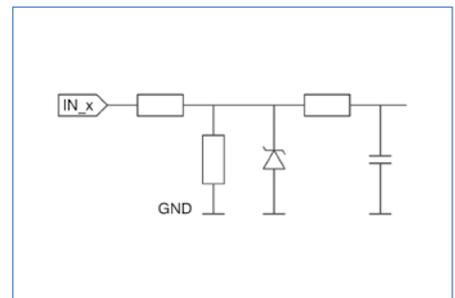
Motor Anschluss (X3)

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: SMCI12
CANopen: SMCI12 - 3