

Antriebsregler E°Darc K04E



Funktions- und Leistungsmerkmale

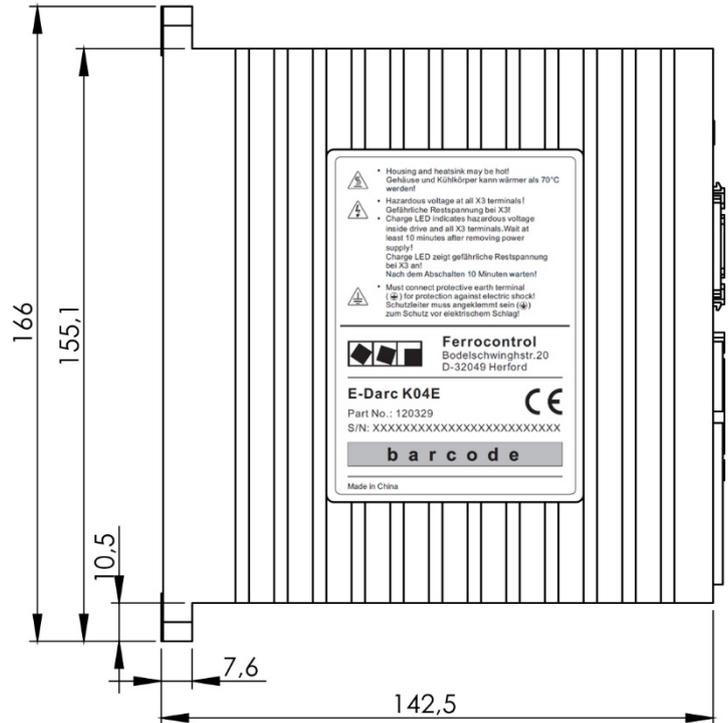
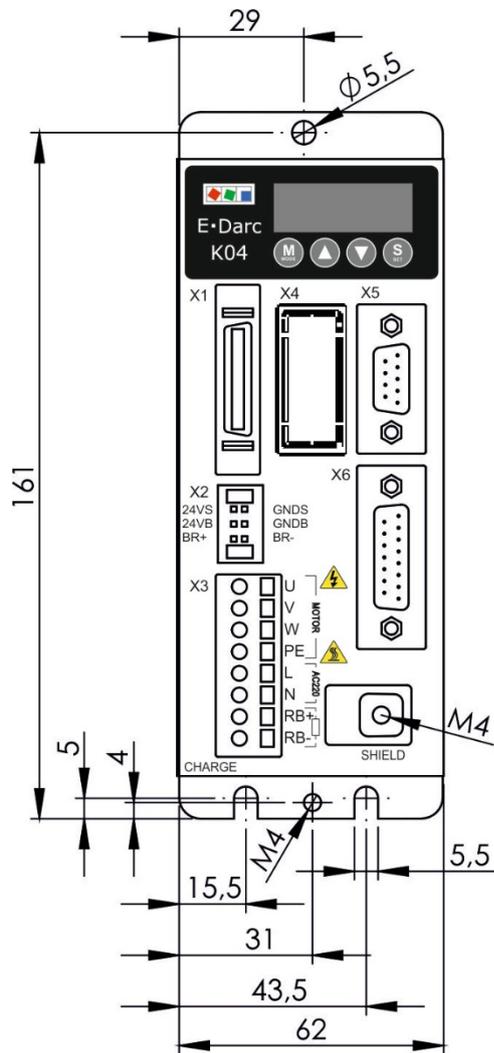
- Betrieb von Synchron- und Linearmotoren
- Kommunikation per EtherCAT®-Bus nach dem Protokoll CoE (CANopen® over EtherCAT), Bedienung nach CANopen®-Antriebsprofil DS 402
- Verringerter Material- und Installationsaufwand dank Standard-Cat-6-Verkabelung
- Digitale Strom-, Drehzahl- und Lageregelung mit Positions-, Geschwindigkeits- und Momentenbegrenzung
- Positionsrückführung über optische Inkrementalgeber, 6 Kanäle: ABZ + UVW, Drahtbruch- und Zählfehlererkennung
- Kurzschluss-, Spannungs-, Temperatur-, Geber-, Schleppfehler- und I²t-Überwachung
- Parametrierung und Sollwertvorgabe über EtherCAT® (CoE) oder frontseitige Tasten
- Konfigurierbare digitale Ein- und Ausgänge
- Auswertung von Endlagenschaltern, verschiedene Referenzfahrtmodi
- Freigabe der Endstufe und Rücksetzen von Fehlerzuständen über digitale Eingänge
- Statusanzeige und diverse Einstellmöglichkeiten über frontseitige 7-Segment-Anzeige und vier Tasten

Artikelbezeichnung

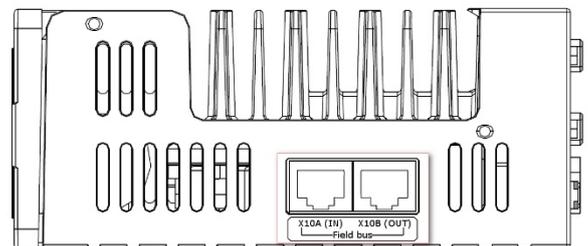
Bezeichnung	Artikelnummer
E°Darc K04E	120329



Abmessungen



Oberseite:



Alle Angaben in mm



Anschlüsse

X1 – Eingänge/Ausgänge

Siehe Digitale Ein- und Ausgänge

X2 – Logik und Bremse

Signal	Belegung
24VS	Steuerspannung 24 V
GNDS	Steuerspannung GND
24VB	Spannungsversorgung Bremse 24 V
GNDB	Spannungsversorgung Bremse GND
BR+	Bremse+
BR-	Bremse-

X3 – Leistung

Signal	Belegung
U	Motorphase U
V	Motorphase V
W	Motorphase W
PE	Schutzleiter Motor
L	Außenleiter
N	Neutralleiter
RB+	Bremswiderstand+
RB-	Bremswiderstand-

X5 – RS232

Pin	Signal	Belegung
1	NC	--
2	TX	Daten senden
3	RX	Daten empfangen
4	NC	--
5	GND	Masse
6	NC	--
7	NC	--
8	NC	--
9	NC	--

X6 – ENCODER IN

Betrieb mit Inkrementalgeber:

Pin	Signal	Belegung
1	+5V	Versorgungsspannung
2	A	A-Spur
3	B	B-Spur
4	Z	Z-Spur
5	U	U-Spur
6	V	V-Spur
7	W	W-Spur
8	PTC-IN	Eingang Motortemperatur
9	GND	Masse
10	/A	/A-Spur
11	/B	/B-Spur
12	/Z	/Z-Spur
13	/U	/U-Spur
14	/V	/V-Spur
15	/W	/W-Spur

X6 – ENCODER IN

Betrieb mit Absolutwertgeber:

Pin	Signal	Belegung
1	+5V	Versorgungsspannung
2	NC	NC
3	NC	NC
4	NC	NC
5	NC	NC
6	NC	NC
7	SD	SD
8	PTC-IN	Eingang Motortemperatur
9	GND	Masse
10	NC	NC
11	NC	NC
12	NC	NC
13	NC	NC
14	NC	NC
15	/SD	/SD

X10A/B – Feldbus

Signal	Belegung
X10A (IN)	EtherCAT® – Eingang
X10B (OUT)	EtherCAT® – Ausgang



Technische Daten

Einspeisung	Netzanschlussspannung	230 V AC +/-10%
	Netzfrequenz	47 ... 63 Hz
	Steuerspannung	24 V (18 ... 30 V) DC / 1 A DC
Leistung	Nennscheinleistung (max., abhängig vom Motornennstrom)	1,6 kVA
	Verlustleistung bei 4 A _{eff} Dauerstrom/820 W el. Leistungsabgabe	ca. 25 W
Motorausgang	Nennstrom I _{N (eff)}	4 A _{eff}
	Spitzenstrom I _{S (PEAK)}	15 A DC
Rückmeldung	Inkrementalgeber	6 Kanäle: ABZ + UVW, 5 V Max. Eingangsfrequenz: 8 MInc/s bzw. 2 MHz
	Absolutwertgeber	Singleturn/Multiturn (batteriegepuffert)
Digitale Eingänge	DIN1 bis DIN7	Bezugsmasse COMI
Digitale Ausgänge	OUT1, OUT2	Differenziell, potentialfrei
	OUT3, OUT4	Bezugsmasse COMO
Analoge Eingänge	AIN1, AIN2	Bezugsmasse GNDA
Sonstiges	Schaltswelle Bremswiderstand	380 V DC +/- 5 V
	Warnschwelle Überspannung	400 V DC +/- 5 V
	Warnschwelle Unterspannung	200 V DC +/- 5 V
	Kühlung	Konvektion
Betriebsumgebung	Umgebungstemperatur (Betrieb)	0 ... +40 °C
	Umgebungstemperatur (Lagerung)	-10 ... +70 °C
	Zulässige Luftfeuchte	< 90% bei 40 °C (ohne Betauung)
	Gehäuseschutzart	IP20
	Einbauausrichtung	vertikal
	Zulässige Betriebshöhe	Typ. 1000 m über N.N.

Bremswiderstand

(68 Ω/100 W, Artikel-Nr. 119159)

