

Produktinfo ECMD288

2-Phasen Leistungstreiber

- geeignet für Motorflansche □ 56,4, 60, 86 mm
- z.B. HECM264 ... 269, SECM264 ... 2913

- automatisches Motorsetup beim Einschalten

- automatische Anpassung der Betriebsparameter
 - o hohe Dynamik im oberen Drehzahlbereich
 - o hohe Durchzugskraft in der Beschleunigungsphase
 - o geräuschlos im Stillstand durch StandBy Mode

- 24 ... 80 Volt, 1,5 ... 8,0 Ampere

- einstellbare Schritte pro Umdrehung:
 - ideal für gängige Spindelsteigungen (x0x)
 - 200, 400, 500, 1000, 2000, 2500, 5000 und 10000**
 - Optional (x2x): 200, 400, 800, 1600, 3200, 6400

- hohe Schrittgenauigkeit und Drehmomentkonstanz von Schritt zu Schritt

- Schutz gegen Überstrom, Übertemperatur, Überspannung, Unterspannung.

- automatische Stromabsenkung im Stillstand

- Wandmontage, DIN-Schienenmontage

- kompaktes Metallgehäuse

- **Eingänge:** (Optokoppler)
Puls, Richtung, IN1 [AUS, RESET, TOR]
Mehrbereichseingang 3,5...24V, Schrittfrequenz bis 250 kHz

- **Ausgänge:** (Optokoppler)
BEREIT

- hochwertige Bedien- und Steckerelemente
- alle Anschlüsse mit lösbaren Steckverbindern
- absolut geräusch- und resonanzarmer Lauf
- LED Anzeigen für umfangreiche Diagnosen
- hohe Schrittgenauigkeit von Schritt zu Schritt
- aktive Ballast-Schaltung bei Überspannung

- **Maße: H:B:T 112 x 20 x 79 mm** (ohne Kühlkörper)

Varianten / Bestellschlüssel ECMD288.xxx

- | | | |
|------|------|-------------------------------------|
| .x00 | 0/1: | kein Kühlkörper / mit Kühlkörper |
| .00x | 0/1: | Wandmontage / DIN-Schienenhalterung |
| .x2x | | optional andere Schrittauflösung |

Schrittmotor-Technik neu definiert



Das Leistungsteil setzt neue Maßstäbe in der digitalen Regelung von Schrittmotorantrieben.

Durch den Einsatz modernster DSP-Technik konnte eine Reihe neuer Verfahren und Schaltungstechniken in der Ansteuerung realisiert werden.

Das Ergebnis ist ein sehr preiswertes Leistungsteil, super kompakt in den Abmessungen, für hochdynamische Applikationen geeignet und in der Ausführung für den harten industriellen Einsatz konzipiert.

Automatisches Regler-Setup Beim Einschalten wird der Motor elektrotechnisch erfasst. Daraufhin werden die Betriebsparameter so eingestellt, dass Dynamik und Laufruhe optimal sind. Das Leistungsteil passt sich also dem jeweiligen Motor an.

Boost und Stromabsenkung Abhängig vom Maß der Beschleunigung wird die variable Boostfunktion aktiv, d.h. ein zusätzlicher Stromoffset wird auf den Sollwert aufgeschaltet. Dadurch sind höhere Beschleunigungswerte möglich. Die Stromabsenkung reduziert den Motorstrom im Stillstand auf 60% des eingestellten Sollstromes.

Automatische Anpassung der Betriebsparameter Während des Betriebes werden bestimmte Zustände kontinuierlich erfasst und eine Anpassung verschiedener Betriebsparameter automatisch vorgenommen. Das hält das Drehmoment länger konstant, so dass weit in den oberen Drehzahlbereich dynamisch positioniert werden kann. Stand-By Mode Mit abnehmender Drehzahl bis zum Stillstand wechselt das Leistungsteil allmählich in den Stand-By Mode, der Motor ist dann bei vollem Haltemoment absolut ruhig. Ein großer Vorteil in Büro- oder Laborumgebungen.

Digitaler Phasenstromregler Die Endstufe ist voll digital ausgeführt. Die Phasenstrommessung erfolgt direkt in den Motorwicklungen. Dabei wurde streng auf die Einhaltung der guten Laufeigenschaften wie resonanzarmer Lauf, gute Schrittwinkelgenauigkeit und hohe Drehmomentkonstanz von Schritt zu Schritt geachtet.