

Elektrische Anschlussdaten		2-phasige Motoren	3-phasige Motoren
→ AC-Einspeisung 1-phasig			
Nennanschlussspannung	$V_{AC}$	48	48
Netzfrequenz	Hz	50 .. 60	50 .. 60
Nennanschlussleistung	VA	480	480
Nennverlustleistung	W	40	40
Nennausgangsspannung (AC)	$V_{AC}$	42	42
Nennausgangsstrom	$A_{eff}$	5,3	7,1
→ DC-Einspeisung			
Nennanschlussspannung	$V_{DC}$	70	70
Nennanschlussleistung	W	700	700
Nennverlustleistung	W	50	50
→ Daten der Leistungsstufe			
Maximaler Phaseneffektivstrom	$A_{eff}$	14	14
Maximaler Phasenstrom	$A_{DC}$	20	20
Nennausgangsstrom	$A_{eff}$	5,3	7,1
Nennausgangsspannung	$V_{DC}$	60	60
Maximale Ausgangsspannung	$V_{DC}$	70	70
Überspannungsabschaltung	$V_{DC}$	90	90
Zwischenkreis Kapazität	$\mu F$	1760	1760
Rückspeisbare Energie	Ws	2,8	2,8

→ Umgebungsbedingungen	
Klasse	3K3 nach EN 50178
Umgebungstemperatur im Betrieb bei Nennlast	5°C .. 40°C (Lagertemperatur: - 10 ... 70°C)
Feuchtegrad (nicht-kondensierend)	max. 95% rel. Luftfeuchtigkeit
Kühlung	Im geschlossenen Schaltschrank muss für ausreichende Umluftbewegung gesorgt werden.
Aufstellhöhe	bis 1500 m über NN ohne Leistungseinschränkung
Einbaulage	Die technischen Daten beziehen sich auf eine vertikale Einbaulage
Schutzart	IP20, Verschmutzungsgrad 2
Angewandte Normen für CE	EMC gemäß EN61800-3, Sicherheit gemäß EN61800-5-1
Angewandte Normen für UL	UL508C

#### Ausstattung

- EtherCAT/Ethernet-Schnittstelle
- CANopen
- Profibus DP
- RS232-Schnittstelle zur Parametrierung via PC
- RS485-Schnittstelle
- 2 Encoderschnittstellen
- Encoderausgang für Master-Slave-Betrieb
- Sicherheitsfunktion „STO“ gemäß EN 61800-5-2



#### Funktionen

- Betrieb von 2- und 3-phasigen bürstenlosen Synchronmotoren
- Betrieb von 2- und 3-phasigen Synchron-Linearmotoren
- Betrieb von bürstenbehafteten DC-Servomotoren
- Drehmoment-/Kraft-, Geschwindigkeits- und Positionsregelung
- Positionsrückführung über Inkrementalencoder: RS422, SINCOS
- Positionsrückführung über Absolutwertencoder: BISS®- oder HIPERFACE®-Schnittstelle
- gleichzeitige Nutzung mehrerer Rückführungen möglich
- Interpolierender Betrieb über EtherCAT oder CANopen

→ Steuersignale		
24-V-Einspeisung (Stromaufnahme o. Ausgänge)	V	24 ±10%
	A	0,8
8 digitale Steuersignaleingänge	V	LOW 0-7, HIGH 12-36
	mA	10 (bei 24 V)
3 digitale Steuersignalausgänge	V	24
	A	0,5
1 Analogeingang	V	0 bis +10
→ Abmessungen und Gewichte		
Abmessung B x H x T	mm	42 x 279 x 167
Gewicht	kg	1,35
→ Externe Absicherung		
AC-Einspeisung	10 AT	
24-V-Einspeisung	max. 10 AF	
externer Ballastwiderstand (nicht bei Zubehörwiderständen DPRxx-xxx)	6 AF	



## Grundfunktionen

- digitale Strom-, Drehzahl- und Lageregelung mit Positions-, Geschwindigkeits- und Momentenbegrenzung
- digitale Filterfunktionen zum Dämpfen von Schwingungen im Gesamtsystem
- parametrierbare Ruckfilter optimieren die Bewegungsprofile und tragen so zur Langlebigkeit der Maschine bei
- Kurzschluss-, Spannungs-, Temperatur-, Encoder-, Schleppfehler- und I<sup>2</sup>t-Überwachung
- Parametrierung über EtherCAT, Ethernet, CANopen, RS232, RS485, Profibus DP
- skalierbarer Analogeingang für beliebige Sollwerte
- intelligente Ansteuerung einer Haltebremse mit automatischer Spannungsabsenkung
- Auswertung von Endlagenschaltern und Referenzsensor, verschiedene Referenzfahrtmodi
- Freigabe der Endstufe und Rücksetzen von Fehlerzuständen über digitale Eingänge
- Meldung der Betriebsbereitschaft über digitalen Ausgang
- Statusanzeige und Einstellung von Feldbus-Knotenadresse und Baudrate frontseitig über 7-Segment-Anzeige und 2 Tasten
- Interner Ballastwiderstand (Dauerleistung 10 W), Anschluss für externen Ballastwiderstand

## Positioniersteuerung am Feldbus

- Sollwertvorgabe über EtherCAT, CANopen, Profibus DP, RS232 oder RS485
- Punkt-zu-Punkt-Steuerung
- Motion Control/Bahninterpolation über CANopen oder EtherCAT

## Master/Slave-Positionierung

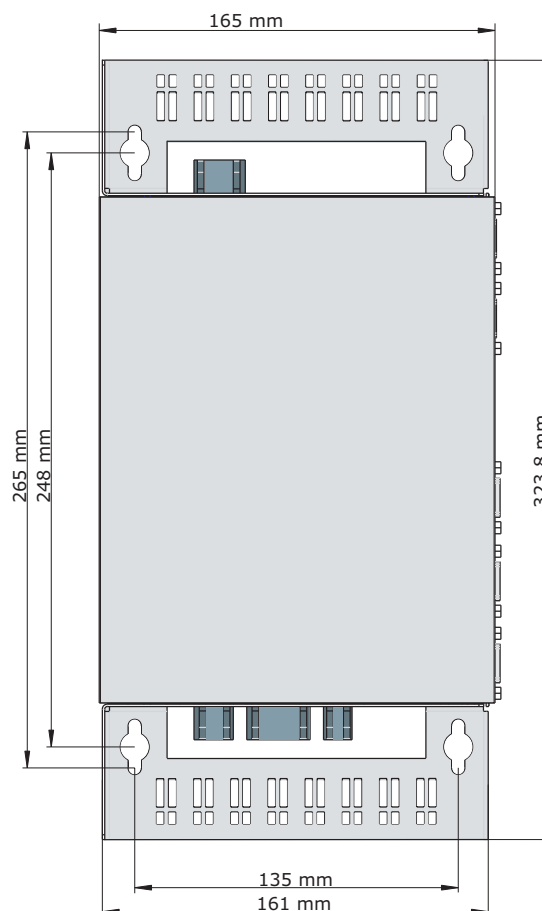
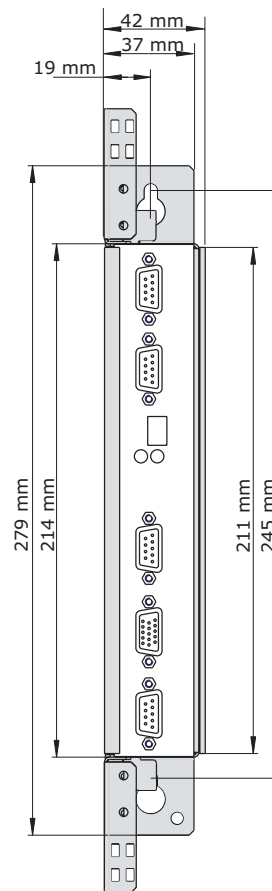
- parametrierbare elektrische Getriebe
- Masterposition über Encodersignale oder CANopen

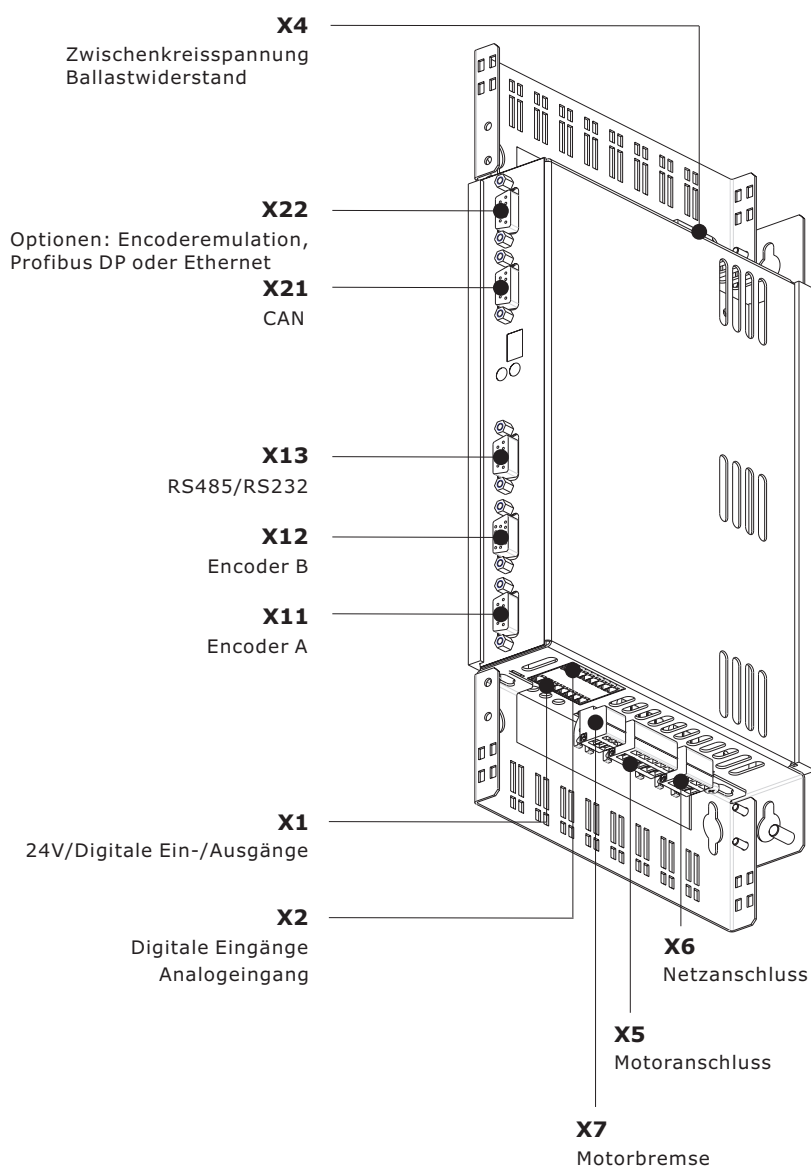
## Sequenzprogrammierung

- frei programmierbare Sequenzen zur Realisierung von individuellen Steuerungs- und Bedienkonzepten
- 8 digitale Eingänge
- 3 digitale Ausgänge

## Geschwindigkeitsvorgabe mit analogem Sollwert

- skalierbarer Geschwindigkeitssollwert über 0 ... 10 V Analogeingang
- Auflösung 10 Bit





➔ **Zubehör**

➔ **Ergänzungsteile**

DLZ11	Abschirmsatz mit 1 Seitenblech, 2 Kabelschellen und Befestigungsteilen
DLK10	Steckersatz ECOVARIO® 114

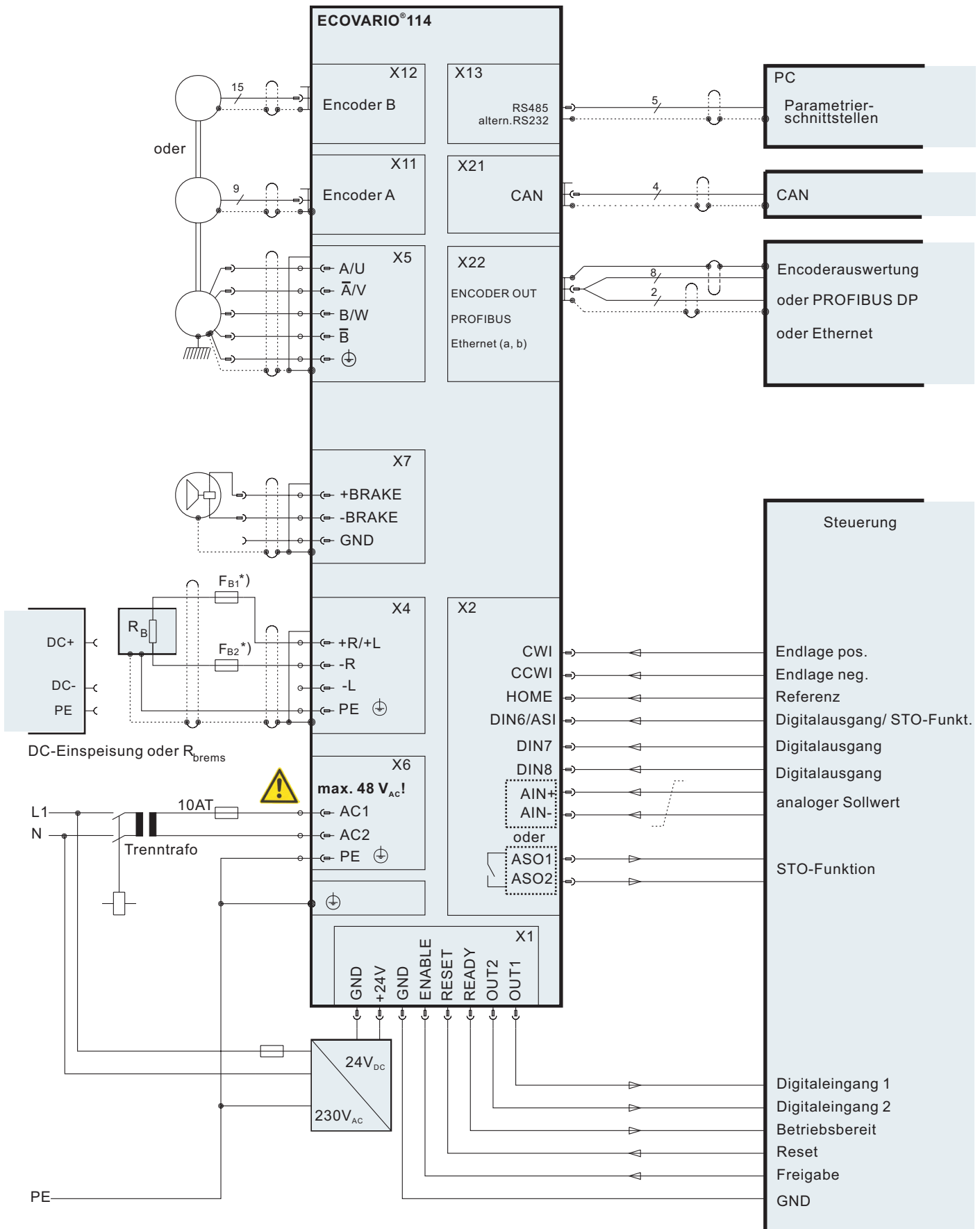
➔ **Externe Ballastwiderstände**

DPR10-100	Ballastwiderstand 10 $\Omega$ /100 W (250 W gekühlt)
DPR10-200	Ballastwiderstand 10 $\Omega$ /200 W (500 W gekühlt)

➔ **Stromversorgungen**

SV24	Einphasenstromversorgung 24 V <sub>DC</sub> / 5 A
SV24/60	Einphasenstromversorgung 24 V <sub>DC</sub> / 2 A, 60 V <sub>DC</sub> / 5 A
SV60	Einphasenstromversorgung 60 V <sub>DC</sub> / 5 A
TE 500-42	Einphasentransformator 42 V <sub>AC</sub> / 500 VA

Details zu den Stromversorgungen sind im Datenblatt **11-2** zu finden.



\*) nicht erforderlich, wenn für R<sub>B</sub> Zubehör-Ballastwiderstände DPR... eingesetzt werden