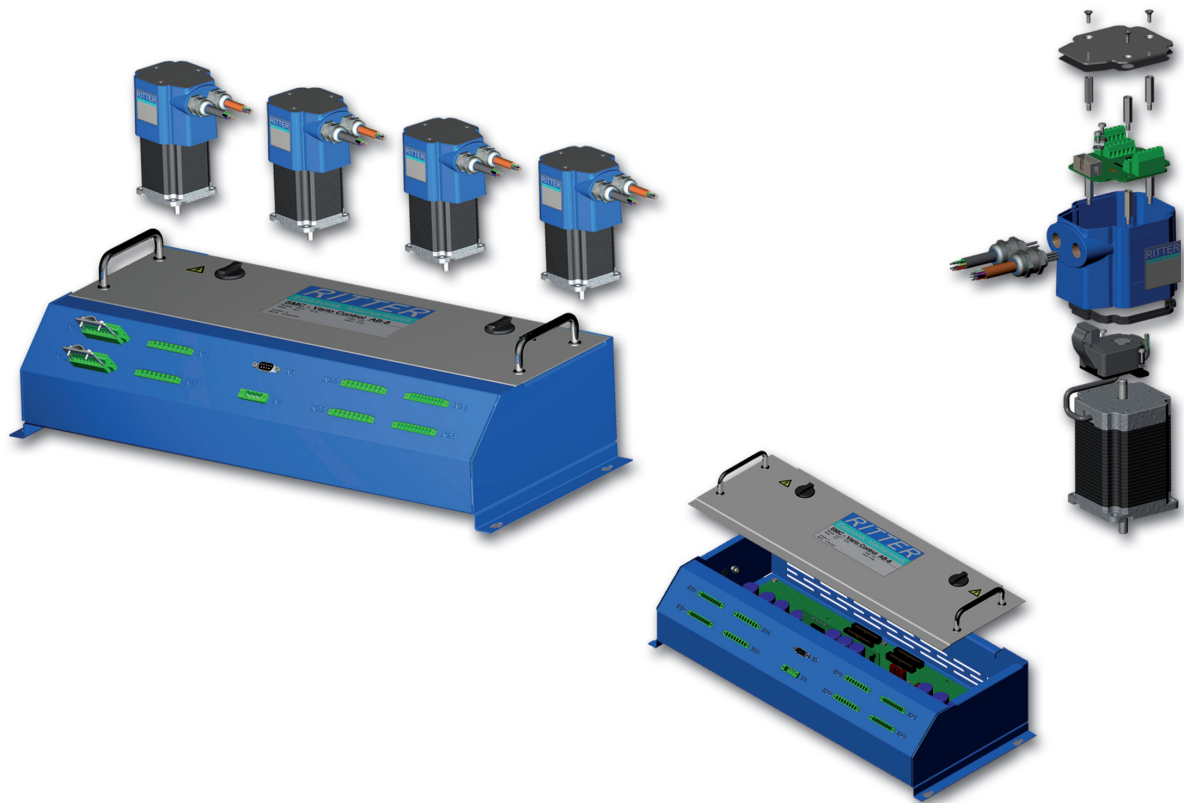


Bezeichnung: RIFO 4.0 Antriebsregler für Schrittmotoren



| | |
|-------------------------------------|---|
| <p>Funktions- beschreibung:</p> | <p>Eigenschaften des Positionierantriebs:</p> |
| | <p>Kernfunktionen:</p> <ul style="list-style-type: none"> ▶ Ansteuerung von 4 Schrittmotoren für hochdynamische Bewegungen ▶ Ansteuerung weiterer Funktionen über 4x Relaisausgänge ▶ Digitale I/O-Verarbeitung 32x Digital-In / 32x Digital-Out ▶ 4 Encoder-Eingänge ▶ Ausgabe von Fehlermeldungen ▶ Downloadfähige Programm-Updates <p>Ein Bewegungsablauf wird allgemein durch ein s-t-Diagramm beschrieben. Eine Anzahl von Positionierungspunkten (mindesten zwei) beschreibt einen Bewegungsablauf. Dieser wird dem Antrieb durch Programmierung über den Feldbus mitgeteilt. Darüber hinaus kann die Positionierung über PtP (Point-to-Point)-Parametrierung „on the fly“ eingegeben werden.</p> <p>Der Antrieb prüft unter Beachtung der maximalen Drehzahl und des maximalen Drehmoments (Maschinenparameter) alle übertragenen Stützpunkte des Fahrprofils, sodass ein homogener Bewegungsablauf ohne Überlastung des Antriebs gewährleistet ist.</p> <p>Bei mehr als vier Achsen kommen zwei oder mehr Baugruppen zum Einsatz. Wenn ein Fahrprofil für n Achsen gestartet wird, gibt es ein synchrones Startkommando, welches mit einem Broadcast an alle entsprechend initialisierten Baugruppen gesendet wird.</p> |

Bezeichnung: RIFO 4.0 Antriebsregler für Schrittmotoren

| | |
|----------------------------------|---|
| Kommunikation mit der Baugruppe: | Die Kommunikation mit der Baugruppe läuft physikalisch über ein CAN-Bus-Interface. Wahlweise kann die Baugruppe auch mit einer Ethernet- oder RS232-Schnittstelle ausgerüstet werden. |
| Fahrprofil programmieren: | Ein Fahrprofil setzt sich aus einer Anzahl von Stützstellen im Weg-Zeit-Diagramm zusammen. Die Geschwindigkeit und die minimale Verweilzeit in den Stützstellen ist Null. Die Regler-Baugruppe kann bis zu 10 Fahrprofile speichern, wobei ein Fahrprofil sich aus bis zu 100 Stützstellen zusammensetzt. |

Technische Daten Steuerung

| Bezeichnung | Nominalwert / ggf. Toleranz | Bemerkung |
|------------------------------|---|----------------------|
| Versorgungsspannung | 70 VDC – 10 % / +15 % | Stepper 1 – 4 |
| Hilfsspannung | 24 VDC | |
| Stromaufnahme | ca. 1 A, max. 15 A für 3 ms | pro Leistungsteil |
| Einschaltstrom | 1,5 A | Ladung Zwischenkreis |
| Dauer-/Spitzenleistung | 320 W / 1200 W für 3 ms | Stepper |
| Maximaldauer Spitzenleistung | 3 ms | |
| Dauer-/Spitzenstrom | 15 A / 60 A | 60 A für max. 3 ms |
| 32 digitale Eingänge | z. B. Schalter / Initiatoren: High-Signal: >11 V Low-Signal: < 5 V Eingangsstrom: ~6 mA bei 24 V Delay: ~1 ms | |
| 32 digitale Ausgänge | z. B. Ventile (24 V) / Relais (24 V): I _{out} = 500 mA pro Ausgang nicht kurzschluß- und überlastfest | |
| Serielle Schnittstellen | CAN Bus | |
| CAN-Bus Adresse | DIP-Schalter auf der Karte | |
| Optional | Integriertes Netzteil für 230 VAC-Versorgung | |

Technische Daten Motor

| Bezeichnung | Nominalwert / ggf. Toleranz | Bemerkung |
|--------------------------|-----------------------------|------------------|
| Inkrement pro Umdrehung: | 2000 | - |
| Max. Drehzahl Motor | 1000 17 | [U/min] [U/s] |
| Max. Drehmoment | 1,6 | [Nm] |

| | | |
|--|--|--|
| | | |
|--|--|--|