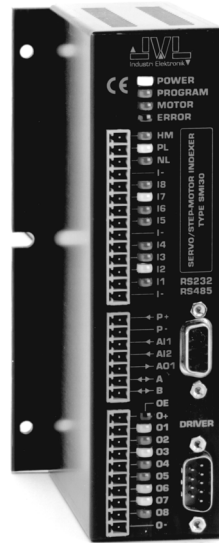




...when motors must be controlled

Servo/Step Motor Indexere SMI30 og SMI31



SMI30 og SMI31 er programmerbare motor indexere som kan bruges med både servo- og stepmotorer. SMI31 inkluderer et modulinterface.

Indexerne udmærker sig ved deres mulighed for at blive styret enten via et RS232/485 interface, eller via de generelt anvendelige indgange i forbindelse med et indlagt program.

Indexerne genererer et puls-tog til en servo- eller step-motor driver. Dette puls-tog styrer hastigheden og positionen af den tilsluttede motor. Hastigheden, accelerationen, decelerationen og køre-længden kan styres af enkelte kommandoer modtaget via RS232/485 interface'et eller fra det indlagte program.

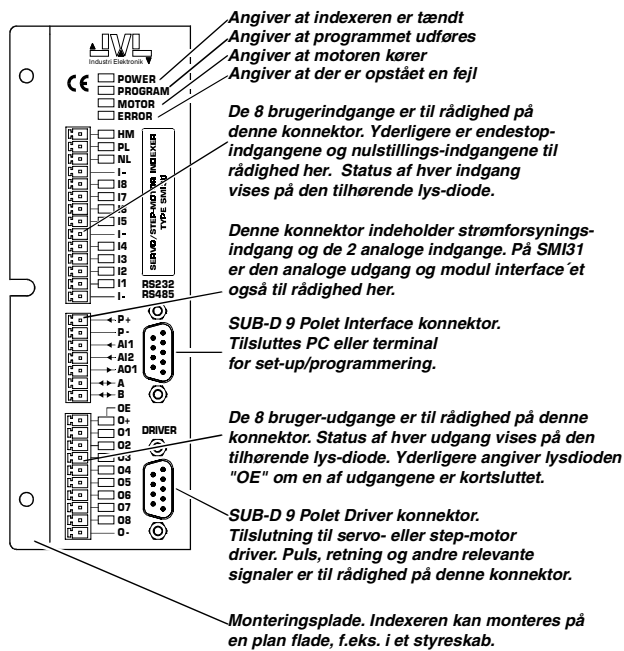
Indexerne er udstyret med 8 generelt anvendelige udgange. Disse kan for eksempel bruges til at give et klarsignal når motoren har nået den ønskede position, eller et fejlsignal hvis der optræder en forhindring som gør at motoren ikke kan køre.

Alle de generelt anvendelige ind- og udgange er optisk isolerede og beskyttet mod overbelastning.

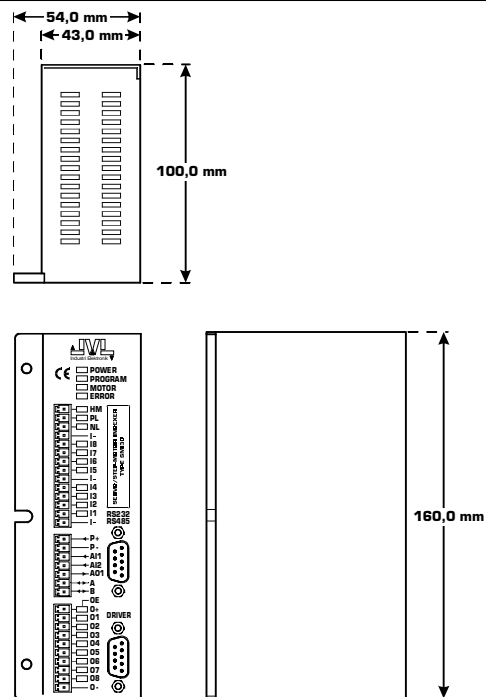
- **Enkel programmering**
- **Set-up/program lagret i EEPROM**
- **Stort hastighedsområde.
2 til 2,000,000 pulser/sek.**
- **Nøjagtig hastighedsregulering
+/- 0,5 impulser/sek.**
- **Forbindelse af op til 32 indexere
på den samme RS232/485
interface bus**
- **EMC afprøvede - CE mærkede**
- **Absolut/Relativ positionering**
- **8 Generelt anvendelige indgange**
- **8 Generelt anvendelige udgange**
- **1 10bit Analog udgang +0-5V**
- **2 10bit Analog indgange +0-5V**
- **Endestopindgange**
- **High speed tæller/enkoder
indgange**
- **Handshake signaler til servo/
step driver**
- **Alle generelt anvendelige I/O
overvåget af lysdioder**
- **Små fysiske dimensioner**
- **Stikbare Phoenix skrueterminaler**
- **Kan monteres på en flade**

SMI30 og SMI31 - Servo/Step Motor Indexere

Stikforbindelser og indikationer

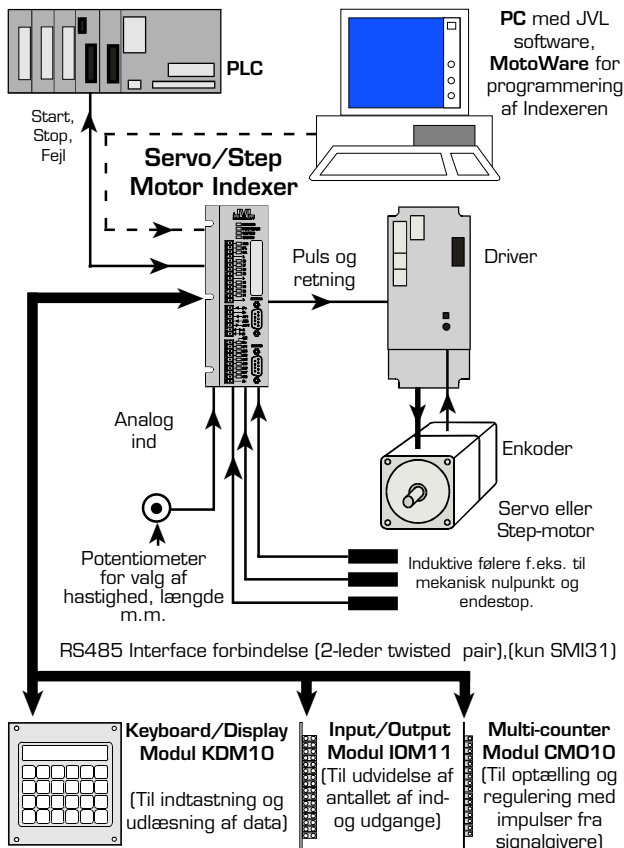


Fysiske Mål



Systemopbygning

Nedenfor er vist typiske muligheder for opbygning af et servo- eller stepmotor-system med SMI Indexerne. PC'en eller PLC'en er kun nødvendige til programmering eller overvågning. Derefter styrer Indexeren normalt selv programafviklingen, evt. med en PLC som en overordnet styring, hvor mange forskellige enheder skal styres i afhængighed af hinanden.



Tekniske Data

Beskrivelse	Min.	Typ.	Max.	Enhed
Forsyning				
Forsyningsspænding	10		45	VDC
Effektforbrug		3		W
Driverkonektor				
Udgangs-sp. (CLK;DIR)	0		5	V
Pulsfrekvens	0		2	MHz
Brugerindgange				
Indgangsimpedans		1.5		kOhm
Logisk "0"	-1		2.5	VDC
Logisk "1"	4.5		30	VDC
Brugerudgange				
Forsyningsspænding	6		28	VDC
Belastningsstrøm			250	mADC
Analogindgang				
Indgangsspænd. (nom)	0		5	VDC
Indgangsimpedans		10		kOhm
Generelt				
Temperaturområde	0		45	°C
Vægt		500		gram

Eksempel på program:

```

WAIT IN1 = 1 ;Vent på Input1
OUT1 = 1 ;Aktivér Output1
SR = 10 000 ;Kør motor 10 000 pulser
WAIT RS = 0 ;Vent til motor er standset
OUT1 = 0 ;Deaktivér Output1
D = 100 ;Pause 1 sek.
JO ;Spring til begyndelse af program
    
```

Forhandler