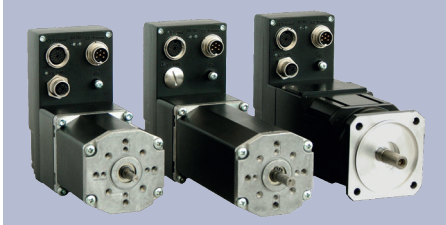


Antriebstechnik

MOTOREN



Produktbasis

Motoren sind erforderlich, um eine Maschinenachse linear oder rotatorisch anzutreiben. Hierzu stehen Asynchron- oder Synchronmaschinen, Servo- oder Schrittmotoren zur Verfügung. Um Leistung und Drehmoment optimal auf die mechanischen Gegebenheiten anzupassen, werden vielfach unterstützende Getriebe verwendet.

Ausführungen

All-in-one-Servomotoren

Hierbei handelt es sich um bürstenlose Servoantriebe, bei welchen die Leistungselektronik sowie die Steuerungslogik mit entsprechender Feldbusanschaltung komplett im Motorgehäuse verbaut ist.

esiMot

- Leistung: 120 bis 600 W
- Motorversorgung: 24 bis 60 VDC
- Analoge Sollwertvorgabe
- Digitaler 4-Quadrantenregler
- Digitale Ein- und Ausgänge
- Inkremental- oder Absolutwertgeber
- Feldbus- & Ethernet-Schnittstellen
- Opt. Haltebremse & STO (Safe torque off, PL e)

esiMotXL

- Leistung: 0,8 bis 1,8 kW
- Motorversorgung: 230 VAC 50/60 Hz
- Analoge Sollwertvorgabe
- Digitaler 4-Quadrantenregler
- Digitale Ein- und Ausgänge
- Inkremental- oder Absolutwertgeber
- Feldbus- & Ethernet-Schnittstellen
- Opt. Haltebremse & STO (Safe torque off, PL e)

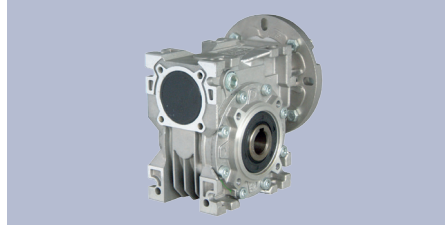
Dezentrale Servomotoren

Übersteigt die geforderte Leistung die der all-in-one-Motoren, so kommen herkömmliche AC-Servomotoren mit entsprechenden eigenständigen Servoreglern zum Einsatz.

AC - Servomotoren SBL/ESY

- Drehmoment: 0,2 bis 142 Nm
- Resolver oder Absolutwertgeber
- Optional mit Haltebremse

GETRIEBE



Produktbasis

Um das erforderliche Drehmoment des Antriebes zu optimieren, ist es von Fall zu Fall erforderlich Planeten- oder sinnvoll, unterstützende Getriebe einzusetzen. Hierbei kommen in aller Regel Planeten- oder Schneckengetriebe zum Einsatz.

Ausführungen

Planetengetriebe

Planetengetriebe bestehen aus dem feststehenden Planetenträger, dem Hohlrad, den Planetenrädern und dem Sonnenrad. Das Sonnenrad wird in der Regel vom Motor angetrieben, während das Hohlrad mit der Antriebswelle verbunden ist. Das Übersetzungsverhältnis wird durch die Anzahl der Zähne des Sonnenrades und des Planetenträgers bestimmt.

PGA52/PGA60 für esiMot 6/x

- Übersetzung: 4,5 bis 225 bzw. 3 bis 49
- Abtriebsmoment: 24 Nm bzw. 25 Nm

PGB40..155 für AC-Servomotoren

- Untersetzung: 3:1 bis 100:1
- Drehmomentbereich: 4 bis 290 Nm

Schneckengetriebe

Schneckengetriebe bestehen aus einer mit einem oder mehreren Schraubengängen versehenen Welle, der Schnecke und einem darin kämmenden schrägverzahnten Rad, dem Schneckenrad. Schneckengetriebe kommen meist dort zum Einsatz, wo in einem Schritt hohe Untersetzungen (bis zu 100) zu realisieren sind.

FRT 28 / 40 / 52 für esiMot

- Untersetzung: max. 100
- Drehzahlbereich: max. 2800 Upm

ANTRIEBSREGELUNG



Produktbasis

Digitale AC-Servoregler sind zur Strom- und Drehzahlregelung von AC-Servomotoren mit Resolverrückführung ausgelegt. Optional können solche Geräte mit Motor-Feedbacksystemen zur absoluten Messung ausgestattet werden.

Ausführungen

Sollwertvorgabe

Die Sollwertvorgabe erfolgt durch die Bereitstellung eines analogen Signals, z. B. +/- 10 V. Je nach Gerätevariante können eine Vielzahl von Fahrdatensätzen im Gerät abgespeichert werden. Der Zugriff auf diese Daten erfolgt über digitale Eingänge oder über eine optionale Feldbusschnittstelle.

Diagnose und Parametrierung

Eine optimale Diagnose sowie die Darstellung im Fehlerfall erfolgt über entsprechende LEDs sowie über zusätzliche Statusausgänge. Die komfortable PC-Software ermöglicht eine optimale Parametrierung der Regler.

Servo Controller SC10

Servoregler zur Strom-, Drehzahl- und Positionsregelung von AC-Servomotoren

- Motorversorgung: 230 VAC oder 24 bis 60 VDC
- Logikversorgung: 24 VDC
- ResolVERRückmeldung oder Hyperface
- Sollwertvorgabe: +/- 10 VDC
- SPS-Interface: 8/2 digitale E/A
- Feldbus- & Ethernet-Schnittstellen
- Optional mit Haltebremse

Servo Controller DSD6

Hochdynamischer Servoregler zur Strom- und Drehzahlregelung von AC-Servomotoren.

- Motorversorgung: 230 VAC oder 400 VAC
- Nennstrom: bis 30 A, Spitzenstrom: bis 60 A
- Logikversorgung: 24 VDC
- Sollwertvorgabe: +/- 10 VDC
- ResolVERRückmeldung oder Hyperface
- Optional mit Haltebremse
- Parametrierung über PC-Software DSD-Link