

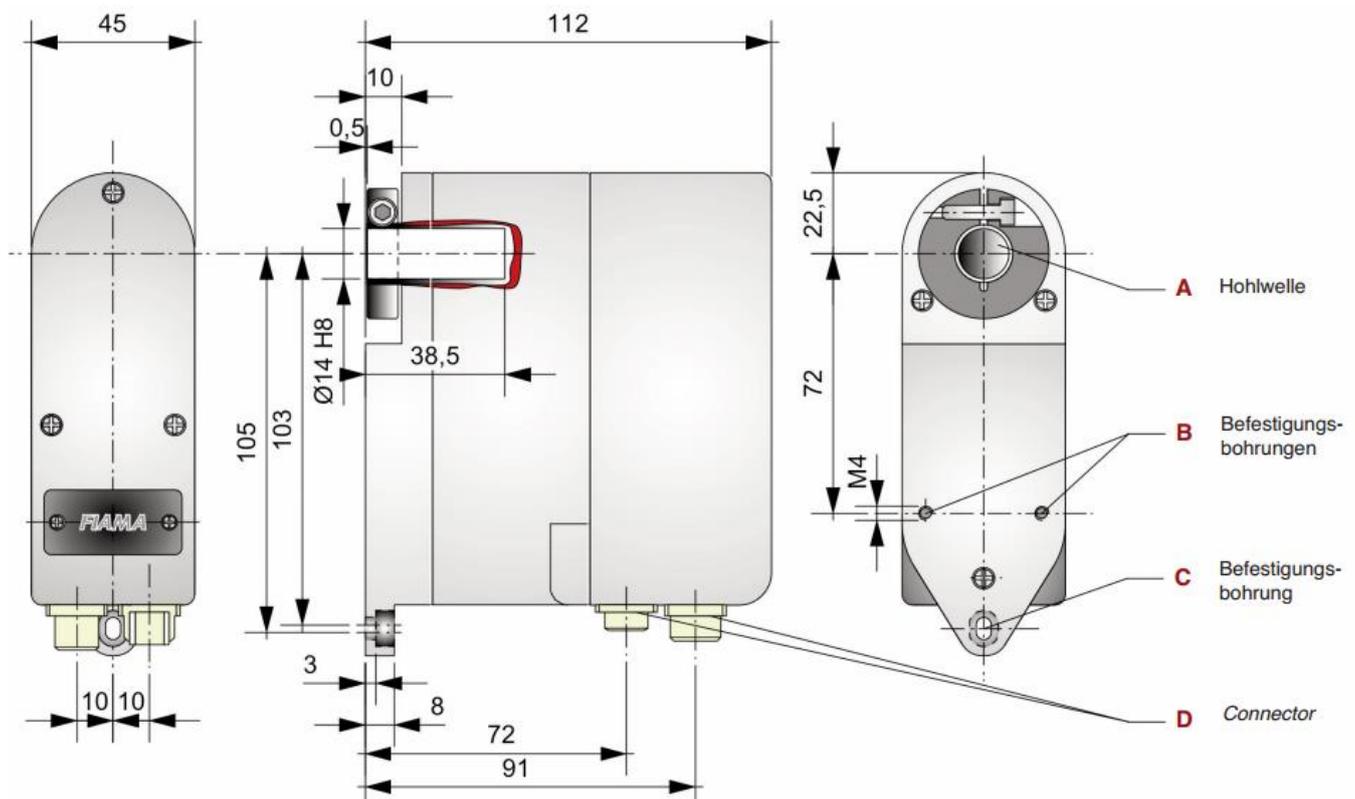
### Eigenschaften

- komplettes System für Achsenkontrolle
- Bürstenloser Motor mit Reduktion und Mikroprozessor-Kontrolle des eingebauten Antriebs
- Positionsgetriebe auf der Ausgangswelle positioniert
- Schnittstelle für Feldbus



Als kompakte und stabile Einheit ist das Gerät **ein Komplettsystem zur Achsenkontrolle**, fähig eine Quote vom Bus zu erhalten und durch die Kontrolle PID in der Positionierung fortzufahren. Die praktische Montage über Hohlwelle, Klemmring und Drehmomentstütze ermöglicht meist sogar bei bestehenden Anlagen, die automatisiert werden müssen, eine sehr einfache Montage. Daher eignet sich das Achsmodul Servo.D für eine Vielzahl von Branchen, z.B.: Holz-, Blech-, Verpackungsmaschinen; Beschichtungsanlagen; Glasbearbeitungsmaschinen u.v.m.. Eine Fernkontrolle (PC, PLC) garantiert eine einfache Verknüpfung und Darstellung. Das System lässt sich, um die Positionierungen zu kontrollieren, an einen Feldbus anschließen und ermöglicht die Modifizierung von Kontroll-Parametern (effektiver Wert, Geschwindigkeit, Stand, etc.). **Ob mit oder ohne Schnittstelle (MODBUS RTU, CANopen, PROFIBUS DP), die Spindel kann sofort motorisch betrieben werden.** Für die elektrische Verbindung sind 3 Stecker M12x1 für Spannung und Feldbus vorgesehen.

### Abmessungen



**Technische Daten**

Versorgung	24 VDC±20%, max. 4 A
Nominale Leistung	60 W
Hohlwelle	Bohrung 14 mm
Geschwindigkeit und Drehmoment	Nicht Einschaltdauer max. 100 rpm: 4 Nm 80 rpm
Auflösung	1000 Imp/Umdr.
Potentiometer Auflösung	16000 Punkte im Gesamtweg
Potentiometer Übersetzung	2-4-6-12-18-36-54-108-162, Untersetzung
Wendel (Umdr.)	<b>nP:</b> 1 (340°) – 3 (1080°) – 5 (1800°) – 10 (3600°)
Feldbus Schnittstelle	CANopen DS301, MODBUS RTU RS485, PROFIBUS DP
Betriebstemperatur	0-60°C
Relative Feuchtigkeit	10-85%
Schutzart	IP54 oder IP65
Selbstlöschendes, stoßfestes Gehäuse	<b>SERVO.D</b> 112x45x135
Elektromagnetische Kompatibilität	2004/108/EC

**Bestellbeispiel**

Type **SERVO.D**

**P - 18/1 - PROFI - IP54 - D10**

**Ausführungen**

- I - Getriebe
- A - Getriebe mit Potentiometer
- B - Getriebe: Poti, Analogausgang
- E - Encoder und Antrieb
- P - Getriebe: Poti und Antrieb**

**Pot. Umdr. und Untersetzung**

- nP - Potentiometer
- R - Übersetzung

**Ausgänge**

- RS485 - Schnittstelle MODBUS RTU RS485
- CAN - Schnittstelle CANopen
- PROFI - Schnittstelle PROFIBUS DB**

**Schutzart**

- 1 - IP54**
- 2 - IP66

**Optional – Steckeranschluss**

- D9 - Steckeranschluss 4-polig 90°
- D10 - Gerader Stecker 4-polig**