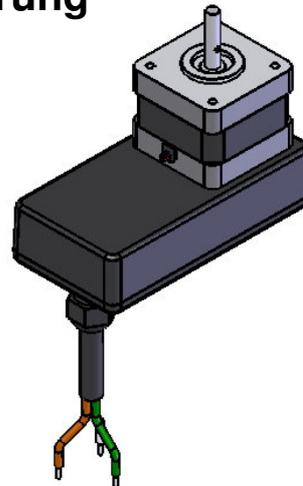


Digitaler Schwenkantrieb 82000.xxx

Mit kundenspezifischer Programmierung

Digitaler Schwenkantrieb mit digitaler Ansteuerung für Winkel- und Stufenverstellung.



Die Kombination eines High-Torque Schrittmotors mit einer integrierten digitalen Ansteuerelektronik verleiht dem Schwenkantrieb einen äußerst flexiblen Einsatzbereich. Mit dem Mikroschritt-Treiber werden Winkel- und Positioniergenauigkeiten besser 2° erreicht. Mit der intelligenten Ansteuerelektronik können über Teach in Funktion bis zu 8 Positionen angefahren und abgespeichert werden. Diese Positionen können dann über die 8 digitalen Eingänge abgerufen und der Antrieb positioniert werden. Ein weiterer Vorteil sind die einstellbaren statischen Haltemomente in den angefahrenen Positionen.

Technische Daten:

Teach in Betrieb zum Anfahren und speichern von Anfahrpositionen

- Drehmomente von 20 Ncm bis 1200 Ncm
- 3 Eingänge um 8 definierte Positionen anzufahren
- Drehzahlen bis 2000 1/min
- Temperaturbereich: -40°C bis +105°C

Weitere Features:

- Optional mit zusätzlicher Positionssensorik möglich

Drehmoment Tabelle:

Series Model	Step Angle (deg)	Motor Length (mm)	Rated Current (A)	Phase Resistance (ohm)	Phase Inductance (mH)	Holding Torque (N.cm Min)	Detent Torque (N.cm Max)	Rotor Inertia (g.cm ²)	Lead Wire (No.)	Motor Weight (g)
17HM2408	0.9	28	0.6	9	9	10	0.9	20	4	130
17HM3401	0.9	34	1.3	2.4	3.6	24	1.2	34	4	220
17HM3410	0.9	34	1.7	1.2	2.2	24	1.2	34	4	220
17HM3430	0.9	34	0.4	30	45	24	1.2	34	4	220
17HM3630	0.9	34	0.4	30	22	20	1.2	34	6	220
17HM3616	0.9	34	0.16	75	54	12	1.2	34	6	220
17HM4401	0.9	40	1.7	1.5	3.8	36	1.8	54	4	280
17HM4402	0.9	40	1.3	2.5	6.2	36	1.8	54	4	280
17HM4602	0.9	40	1.2	3.2	3.8	26	1.8	54	6	280
17HM4630	0.9	40	0.4	30	34	26	1.8	54	6	280
17HM8401	0.9	48	1.7	1.8	4.0	42	2.2	68	4	350
17HM8402	0.9	48	1.3	3.0	7.0	36	2.2	68	4	350
17HM8403	0.9	48	2.3	1.2	2.0	42	2.2	68	4	350
17HM8630	0.9	48	0.4	30	28	27	2.2	68	6	350

Funktionsbeschreibung

Steigende Flanke am Signaleingang löst Schwenk im Uhrzeigersinn um z.B. 95° aus, fallende Flanke am Signaleingang löst Schwenk im Gegenuhrzeigersinn um 95° aus. Das Haltemoment in beiden Positionen ist auf den Minimalwert eingestellt.

Technische Daten Antrieb:

- Motor: Schrittmotor NEMA17
- Drehmoment: 30 Ncm
- Temperaturbereich: -40°C bis +85°C
- Schutzart IP54
- Versorgungsspannungsbereich 24V (18-32V) verpolgeschützt
- Strombedarf Standby: 80mA, Spitze: 0,5A effektiv: 0,3A
- Programmierung kundenspezifische Programmerstellung durch indEAS GmbH
- Digitaler Eingang Impedanz: ca. 5 kOhm
Pegel: low < 8V und high > 16V

Adernbelegung:

Pin	Signal	Adernfarbe	Bemerkung
1	Stromversorgung Plus	Braun	verpolgeschützt
2	Stromversorgung Minus	Weiß	
3	Eingang	Grün	Schwenk

