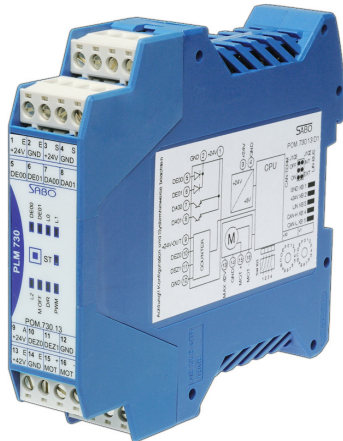


Beschreibung:



- **Positioniermodul für Motorantriebe bis 42 VDC**
- **1 A, bzw. 3 A Motorstrom**
- **1 dig. Eingang für Inkrementalgeber 20 kHz, 2 Impulsreihen**
- **2 dig. Eingänge 24 VDC**
- **2 dig. Ausgänge 24 VDC**
- **Überlastschutz**

POM.730.10/12/13 D1

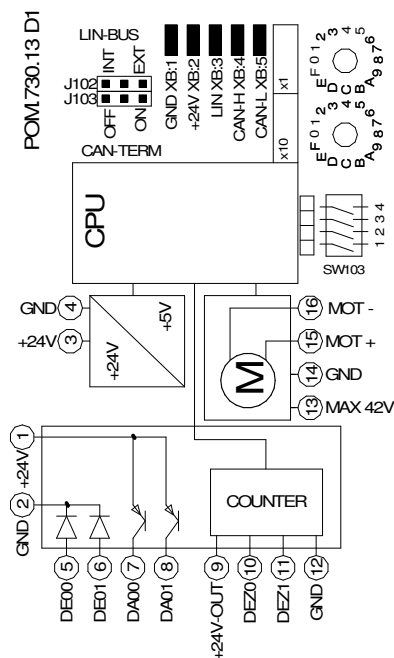
Positioniermodul für Gleichstrommotoren bis 42 VDC.

Datenaustausch über LIN / CAN Bus
Protokoll CAN open

Aufbau des Moduls im Kunststoffgehäuse, belüftet, zur Montage auf Hut- oder C-Schiene mit Busstecker.

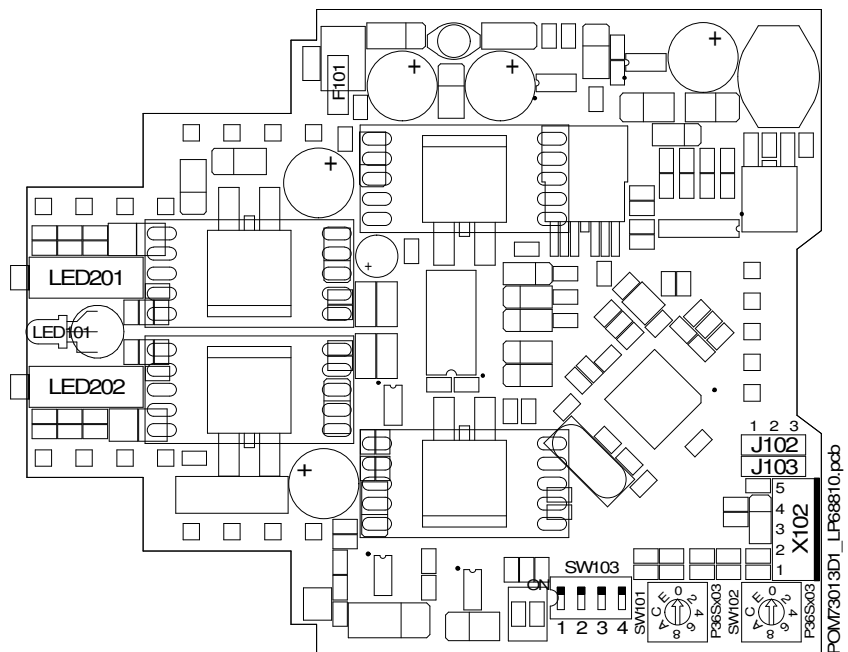
Ausführung mit 2 Digitalausgängen 24 VDC, 1 Digitaleingang für Inkrementalgeber 20 kHz, 2 Impulsreihen 2 Digitaleingängen 24 VDC, 8 LED-Zustandsanzeigen
1 LED-Statusanzeige

Blockschema:



Achtung! Konfiguration und Einbauhinweise beachten.

Bestückungsplan:



Technische Daten:

Anschlussdaten

Spannungsversorgung 24 VDC ±10 %
2 W Leistungsaufnahme Funktionsbetrieb
4 W mit Bustätigkeit LIN / CAN

System

Mikrocontroller 20 MHz mit
Schnittstelle LIN / CAN, Slave-Funktion

Statusanzeigen

8 LED-Zustandsanzeigen
1 LED-Statusanzeige

Hutschienenbusstecker

30 Steckzyklen
Kontaktbelastung 1 A, 24 V

Digitalausgänge

2 Digitalausgänge 24 VDC ±15 %, maximale Belastung 1 A
Ausgänge mit Statusüberwachung, kurzschlußfest und temperaturgesichert

Digitaleingänge

2 Digitaleingänge 24 VDC ±10 %, 8 mA
1 Digitaleingang für Inkrementalgeber
Zählfrequenz 20 kHz, 2 Impulsreihen

Klimatische Bedingungen

Lagertemperatur -10...+70 °C
Umgebungstemperatur +5...+40 °C
Luftfeuchtigkeit bis 85 % ohne Betauung
nach VDE 0160, EN 50178, Klasse 3K3

Schutzart

IP 20 nach DIN 40050

Mechanische Daten

Kunststoffgehäuse, belüftet
Anschlüsse Schraubsteckklammern
Montage Kombifuß für Hut- und C-Schiene
Maße B x H x T: 22,5 x 100 x 115 mm
Gewicht ca. 155 g

Bestellbezeichnung:

Positioniermodul für Gleichstrommotoren bis 24 VDC, 1 A Motorstrom
Positioniermodul für Gleichstrommotoren bis 24 VDC, 3 A Motorstrom
Positioniermodul für Gleichstrommotoren bis 42 VDC, 3 A Motorstrom

Artikel-Nr.:

POM.730.10
POM.730.12
POM.730.13

Konfiguration:

POM.730.10/12/13 D1

Adresswahl CAN BUS über Drehschalter SW101 u. SW102

SW101 ⇒ HexWert Low
SW102 ⇒ HexWert High

Stellung 0X00 ⇒ CAN ID und LIN ID aus dem EEPROM
0X01 ⇒ nicht erlaubt
0X02
.
.
↓
0X7F

Einstellung Baudrate über SW103

SW103:1	SW103:2	SW103:3	Baudrate
OFF	OFF	OFF	10 kBaud
ON	OFF	OFF	20 kBaud
OFF	ON	OFF	50 kBaud
ON	ON	OFF	100 kBaud
OFF	OFF	ON	125 kBaud
ON	OFF	ON	250 kBaud
OFF	ON	ON	500 kBaud
ON	ON	ON	1000 kBaud

Busbelegung

Pin33 ⇒ GND
Pin34 ⇒ +24 VDC
Pin35 ⇒ LIN BUS
Pin36 ⇒ CAN H
Pin37 ⇒ CAN L

Eingabetaster

Taster S101 ⇒ PIC 18F6680 Port RG3

Anzeigen / Bedienelemente:

Status LED rot

blinkend Die ID für den CAN-Bus ist nicht richtig
dauer Firmware eigener Bootloader über LIN ist aktiv

Status LED gelb

blinkend Modul ist betriebsbereit, CAN-Bus ID ist richtig eingestellt und der CAN Master hat das Modul noch nicht angesprochen

Status LED grün

blinkend Modul ist betriebsbereit, CAN-Bus ist noch nicht initialisiert worden
dauer Modul ist betriebsbereit, CAN-Bus ist initialisiert

Servicetaster S101

Beim Einschalten des Moduls gedrückt Der Firmware Bootloader über LIN wird gestartet
Drücken im Betrieb Kann über den LIN-Bus das Modul lokalisieren, wo der Taster gedrückt ist, ansonsten keine Funktion

LED M.OFF Status-LED Freilauf
LED DIR Status-LED bei Vorwärtslauf
LED PWM Status-LED Drehzahl

LED L0 Status-LED softwaremäßig ansteuerbar
LED L1 Status-LED softwaremäßig ansteuerbar
LED L2 Status-LED softwaremäßig ansteuerbar

LED DE00 Status-LED Digitaleingang 00

LED DE01 Status-LED Digitaleingang 01

Konfiguration LIN BUS

J102 (Pin 1-2) ⇒ LIN BUS > Klemme 14 u. Systembus Pin 35
(Pin 2-3) ⇒ LIN BUS > Klemme 14 u. kein Systembus

Konfiguration CAN BUS

J103 (Pin 1-2) ⇒ CAN BUS / keine Terminierung
(Pin 2-3) ⇒ CAN BUS / Terminierung mit 220 Ohm

Installationshinweise:

Spannungsversorgung

Nach dem Anreihen von 10 Modulen ist die Spannungsversorgung neu anzulegen

Konfiguration

Achtung! Beachten Sie vor dem Einbau des Moduls die interne Konfiguration, den Software-Stand und die Einbauhinweise

Aufbau

Das Feldbusmodul darf nicht unter Spannung gesteckt werden, da sonst ein Systemabsturz bzw. ein Datenverlust möglich ist.

CAN Termination

Bei Standardterminierung sollte das Mikrozessormodul bzw. das erste Feldbusmodul und zusätzlich das letzte Feldbusmodul terminiert werden.

Maximal 3 Terminierungen sind zulässig

Installationshinweise

Es sind die gesonderten Hinweise zum EMV-gerechten Einbau der Hardware im Systemhandbuch der SABO Elektronik GmbH zu beachten!

Downloadmöglichkeit unter www.sabo.de