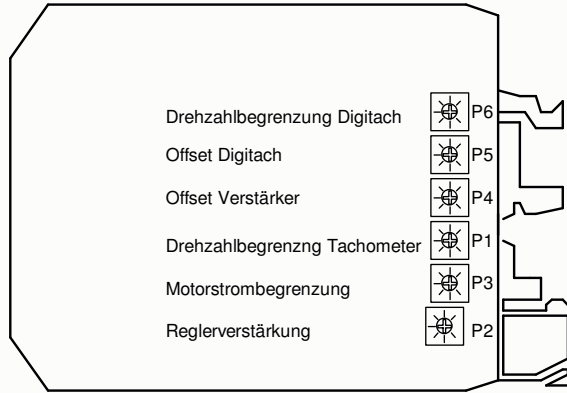
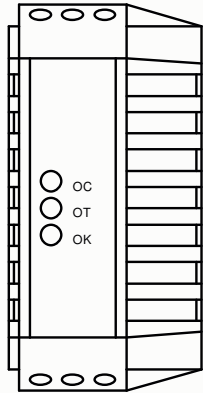


Baugröße und Einstellmöglichkeiten:

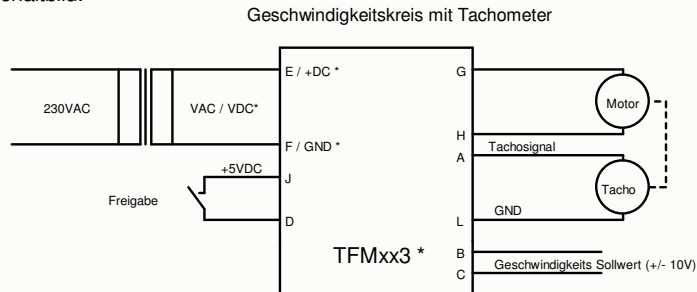
Aufschraubbares DIN-Gehäuse (HxTxB) 75x90x36 mm



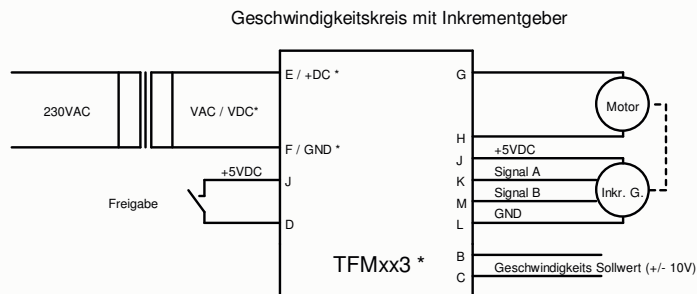
Anschlussbelegung:

- A = Tachoanschluss
- B = Geschwindigkeit - Sollwert +
- C = Geschwindigkeit - Sollwert -
- D = Freigabe Eingang + (Enable)
- * E = Versorgungsspannung 12VAC* +DC
- * F = Versorgungsspannung 12VAC* GND
- G = Motoranschluss A
- H = Motoranschluss B
- J = +5VDC Ausgang (Impulsgeberspeisung)
- K = Inkrementsignal A (TTL)
- L = GND (Tacho / Enable / Impulsgeber)
- M = Inkrementsignal B (TTL)

Blockschaltbild:



* nur bei TFMxx3 DCD!



* nur bei TFMxx3 DCD!

Technische Daten:

Artikel Nummer:

Typ:

Max. Anschlussspannung:

Min. Anschlussspannung:

Max. Motor - Anschlussspannung:

Dauerstrom Motor:

Spitzenstrom Motor:

Stromrippel:

Kurzschluss zu GND & Ausgängen

Freigabe-Signal:

Temperatur-Überwachung:

80360	80363	80361	80364	80362	80365	Bemerkungen:
TFM123 DCD	TFM123 ACD	TFM183 ACD	TFM183 DCD	TFM243 ACD	TFM243 DCD	
12VAC	16VDC	18VAC	24VDC	24VAC	32VDC	(Taktfrequenz) LED rot (gespeichert)
7VAC	10VDC	12VAC	16VDC	18VAC	24VDC	
+/-16VDC		+/-24VDC		+/-32VDC		
+/-1,2A		+/-1,2A		+/-1,2A		
+/-2,4A		+/-2,4A		+/-2,4A		
>20kHz		>20kHz		>20kHz		
ja		ja		ja		
+5...12V		+5...12V		+5...12V		
ja		ja		ja		LED gelb (gespeichert)

Auf Wunsch auch als Stromregler (Drehmomentregler) lieferbar.

Die Sollwertgänge können auch digital (PWM) angesteuert werden.

Inbetriebnahme mit Tachometer:

P4/P1/P3 Mittelstellung, P6 auf max CW stellen.

Sollwertgänge nicht angeschlossen (0V), Freigabe aktivieren.

Mit P5 Offset abgleichen (Motor steht still). Eventuell P2 auf CCW stellen.

An den Sollwertgängen 9VDC einspeisen. Motor dreht in eine Richtung. Drehrichtungsänderung bei gleichem V_{soll} durch vertauschen der Motor- und Tacho-Anschlüsse. Messen der Tachospaltung mittels DVM

P1 wird zur Einstellung der max. Drehzahl verwendet.

An den Sollwertgängen ein Rechtecksignal 0V/9V einspeisen.

Mit P3 auf den gewünschten Motorstrom abgleichen. 0.1 Ohm Shunt an Motorausgängen anschliessen und mit KO über dem Shunt messen. (s. Bild 1)

Mit P2 "Sprungantwort" optimal einstellen. Mit KO Tachosignal messen. (s. Bild 2, 3 und 4)

Inbetriebnahme mit Impulsgeber:

P4/P1/P3 Mittelstellung, P6 auf max CCW stellen.

Sollwertgänge nicht angeschlossen (0V), Freigabe aktivieren.

Mit P5 Offset abgleichen (Motor steht still). Eventuell P2 auf CCW stellen.

An den Sollwertgängen 9VDC einspeisen. Motor dreht in eine Richtung. Drehrichtungsänderung bei gleichem V_{soll} durch vertauschen der Motoranschlüsse und der Inkrementgebersignale A & B.

P6 wird zur Einstellung der max. Drehzahl verwendet.

An den Sollwertgängen ein Rechtecksignal 0V/9V einspeisen.

Mit P3 auf den gewünschten Motorstrom abgleichen. (siehe Inbetriebnahme mit Tachometer)

Mit P2 "Sprungantwort" optimal einstellen. Mit KO Tachosignal an Anschluss A (Tachometer-Eingang) messen. (s. Bild 2, 3 und 4)

Bild 1

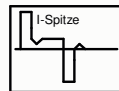


Bild 2

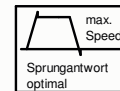


Bild 3



Bild 4



Fehlerbeschreibung:

Rote LED brennt:

Kurzschluss der Motorausgängen, Windungschluss, Überstrom

Gelbe LED brennt:

Dauerstrombelastung grösser 1,5 A = Übertemperatur.

Aenderungen vorbehalten

DC Servo - System 2/4 Quadrant

ZNG.-NR. 80001 H03

ZEICHNER L. Egloff / J. Berger

Technische Kurzdaten zu TFMxx3

GEPRÜFT DATUM 23.4.03

VISUM DATUM

LEAG ANTRIEBSTECHNIK AG