

## **DRS-1000-HV - Steuerung für 400 V Drehstromantriebe**

DRS-1000-HV System - Vektor Control Umrichter für Drehstrommotoren, geliefert als Platine oder einem Gehäusesystem Ihrer Wahl.

### **Weitere technischen Merkmale:**

- Stromversorgung 220 VAC.
- integriertem Motorenverstärker (max. 1.200W) oder höher auf Anfrage.
- Motorstrom bis 10 A.
- Elektronisch kommutierte STOP Phasen für schnelles Abbremsen.
- CAN und RS232C Anschluss für PC und Feldbus.
- Optoisolierte Eingänge für EIN/AUS und LIMIT's.
- Systemfrequenz 50 MHz.
- Platine 100mm x 160mm, Externe PFC-Drossel bei höheren Leistungen.

### **Im Lieferumfang enthalten:**

Das System kann damit auch ohne PC konfiguriert werden mit Bedienungselementen Ihrer Wahl.

Die Positioniersteuerung ist mit der EMP-Steuersoftware ausgestattet. Das System ist modular erweiterbar und kann mit identischen Kartengruppen bestückt werden.

### **EMP Kommandotabelle:**

Das Easy Motion Protocol (EMP) definiert Nachrichten zur Ansteuerung von Motoren und zur Verarbeitung von analogen sowie digitalen I/O.

Jede Nachricht (EMPM) des EMP besteht aus einem Nachrichtenkopf mit einer Länge von 2 Bytes und einem Nachrichtenkörper mit der Länge von sechs Bytes.

Bei serieller Übertragung wird jedes dieser acht Bytes durch zwei (ASCII) Zeichen (hexadezimal) dargestellt. Da jede EMPM mit einem EOF (0x2A) abgeschlossen wird ergibt sich eine Gesamtlänge von 17 Zeichen. Gültige Zeichen sind Ziffern von 0-9 und Großbuchstaben von A-F. Das erste Byte einer EMPM gibt die Art der Nachricht an. Gerade Zahlen sind Kommandos, ungerade Zahlen sind Antworten.

### **Betriebsarten:**

- PV : P(roportionaler) - Bahnbetrieb (velocity) - Für lineare Bewegungen. auch als Quadratische U/f Steuerung bezeichnet für variable Drehmomentlasten.
- PWM : PWM Modus - Der Ausgang des Reglers wird mit einem festen PWM-Signal gesteuert. auch als Lineare U/f Steuerung bezeichnet für konstante Drehmomentanwendungen.
- MP : Mehrpunkt U/f Steuerung für spezielle Drehmoment-/Drehzahlkennlinien des Motors.
- SP : Stop Steuerung für schnelles Abbremsen des Motors.
- TP : Positionierbetrieb für hochgenaue Positionieraufgaben mit inkrementalen oder absoluten Encodern.