



esiMot

Dezentraler Servo - Antrieb

- Bürstenloser Servomotor mit integrierter Elektronik
- Positionierung und Drehzahl-/Drehmomentregler
- Digitaler 4-Quadrantenregler
- Direkte Status- und Diagnosefunktion durch LED's
- Digitale Ein-/Ausgänge (24V)
- RS232 für Parametrierung
- 24 - 60V DC Motorversorgung
- Getrennte Logikversorgung 24V, Verpolgeschützt

Bestelloptionen:

- Sollwertvorgabe analog
+/- 10V DC / 0 ... 10 V DC mit Richtungssignal
0/4 ... 20 mA (Verstärkerbetrieb)
- Speicherbare Fahrdaten (SPS-Interface)
- Galvanisch getrennte Feldbus-Schnittstelle:
Profibus-DP
PROFINET
CANopen DSP402
EtherCAT CoE
RS485
Über Schalter einstellbare Busadresse/Baudrate
- Multiturn - Absolutgeber intern
- Haltebremse
- ATEX 114, Zonen 2 und 22
- Planeten- und Schneckengetriebe

all-in-one
Servomotor
Hohe Dynamik
120 - 600 W



ATEX 114

PROFI[®]
BUS

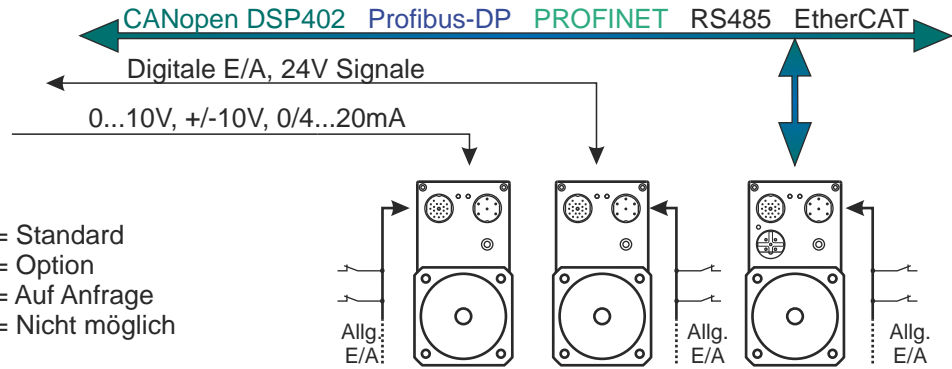
PROFI[®]
NET

CANopen[®]

EtherCAT[®]



esiMot Features



Ausstattung	esiMot-Type	Ohne Feldbus		Mit Feldbus
		esiMot x/x.1xx.xx Verstärkerbetrieb	esiMot x/x.2xx.xx Positionierbetrieb	esiMot x/x.3-7xx.xx Alle Betriebsarten
	Integrierter Servoverstärker	✓	✓	✓
	Integrierte Positionierlogik (Lageregler)	-	✓	✓
	Digitaler 4Q - Drehzahl- und Drehmomentregler	✓	✓	✓
	Messsystem			
	- Inkrementalgeber* (Standard bei esiMot7)	□	□	□
	- Absolutegeber Multi-Turn	-	□	□
	Feldbus RS485, CANopen, Profibus-DP, Profinet	-	-	□
	Analoge Sollwertvorgabe	✓	-	◇
	Digitale Eingänge	4	8	4 / ◇6
	Digitale Ausgänge	1	2	2 / ◇4
	Encoderausgang A/B/0 24V	✓	-	◇
	Integrierte Ballastschaltung und -widerstand	✓	✓	✓
	Anschluss für externen Ballastwiderstand	✓	✓	✓
	Verpolschutz	✓	✓	✓
	Haltebremse	□	□	□
	RS232 Programmierschnittstelle (19,2kBaud)	✓	✓	✓

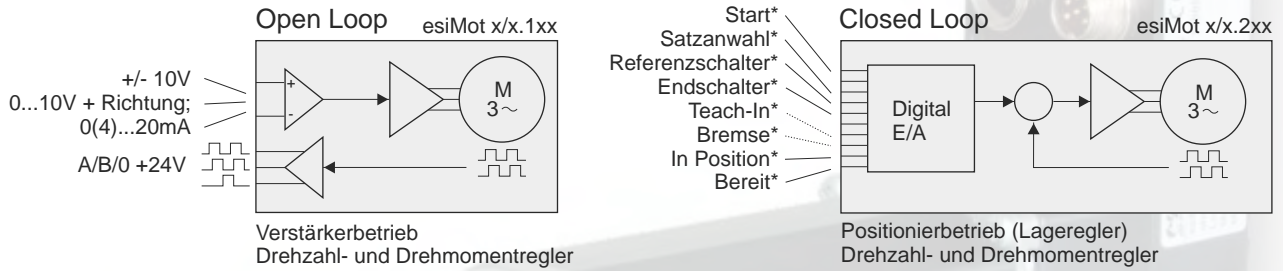
Funktionen und Programmierung	Programmierung/Parametrierung			
		- über RS232 Schnittstelle	✓	✓
	- über Feldbus RS485, CANopen, Profibus-DP, Profinet	-	-	✓
	- Positions-Teach-In	-	✓	✓
	Referenzfahrtmanagement	-	✓	✓
	Endschalter (Hard- und Software)	-	✓	✓
	Automatisches Bremsmanagement	□	□	□
	Frei programmierbare Fahrdatensätze	-	15	15
	- Geschwindigkeit	-	✓	✓
	- Beschleunigung/Bremsrampe (getrennt einstellbar)	-	✓	✓
	- Verweilzeit	-	✓	✓
	- Ausgänge setzen (M-Funktionen)	-	✓	✓
	- Fliegender Satzwechsel/Geschwindigkeitswechsel	-	✓	✓
	Regelarten			
	- Elektrische Welle / Elektrisches Getriebe	-	✓	✓
	- Drehzahl, Drehmoment (PI-Regelung)	✓	✓	✓
	- Absolute, Relative, Modulo Position (P-Regelung)	-	✓	✓

Überwachung	Status LEDs			
			2	2
	Meldungen z.B. für:			
	- Motortemperatur (I²t)	✓	✓	✓
	- Motortemperatur PTC (bei esiMot7)	✓	✓	✓
	- Endstufentemperatur	✓	✓	✓
	- Ballastleistung intern	✓	✓	✓
	- Überspannung/Unterspannung	✓	✓	✓
	- Betriebsstundenzähler	✓	✓	✓
	Elektronisches Typenschild	✓	✓	✓

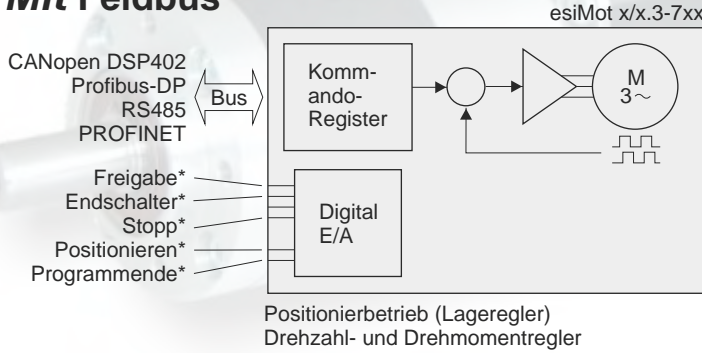
Zubehör	Programmier und Parametrier PC-Software Servo-Link				
		□	□	□	
		Konfektionierte Kabel	□	□	□
		Angebaute Getriebe	□	□	□
	RS232-Adapter	□	□	□	

* Auflösung siehe Motordaten

Ohne Feldbus



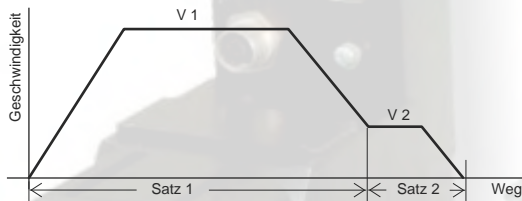
Mit Feldbus



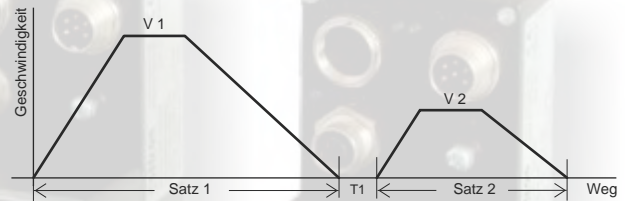
*) Beispielhafte Beschaltung; weitere E/A-Funktionen können parametrisiert werden.

Beispiel-Fahrprofile:

Fliegender Satzwechsel

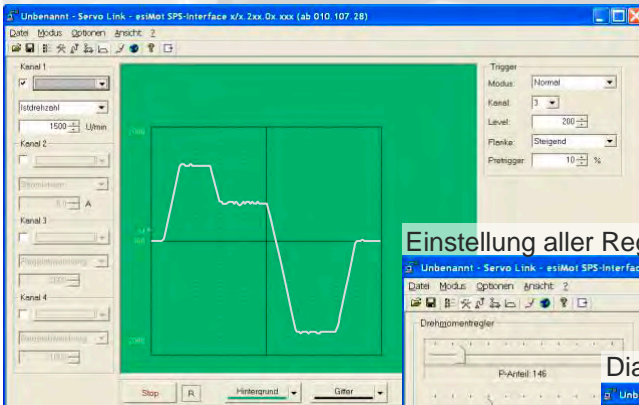


Satzwechsel mit Zwischenstopp

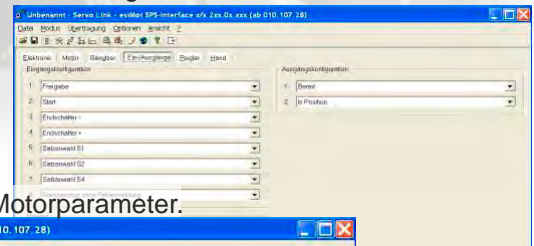


PC-Software:

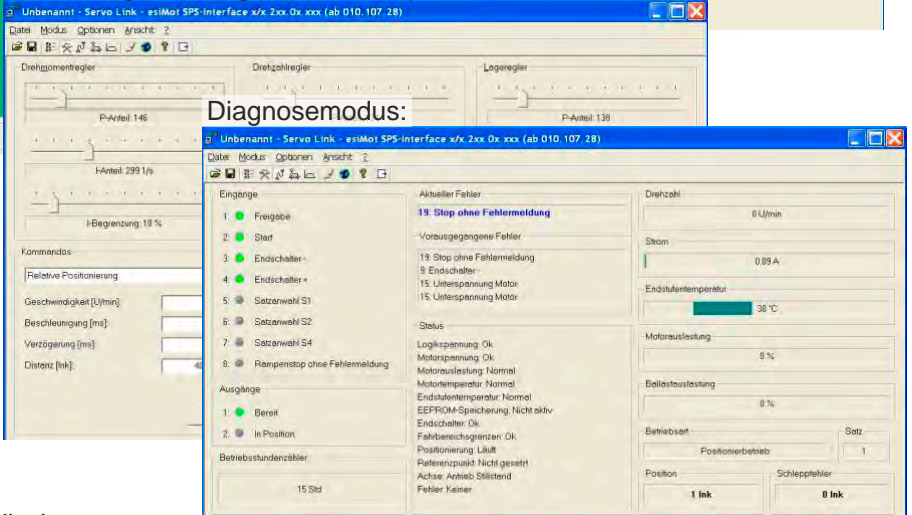
Oszilloskop



E/A-Konfiguration



Einstellung aller Regel- und Motorparameter.



Weitere Möglichkeiten:

- Anzeigeeinheiten mm, °, ...
- Projektverwaltung
- Passwortschutz
- Benutzereinstellungen
- Sprachauswahl Deutsch/Englisch

