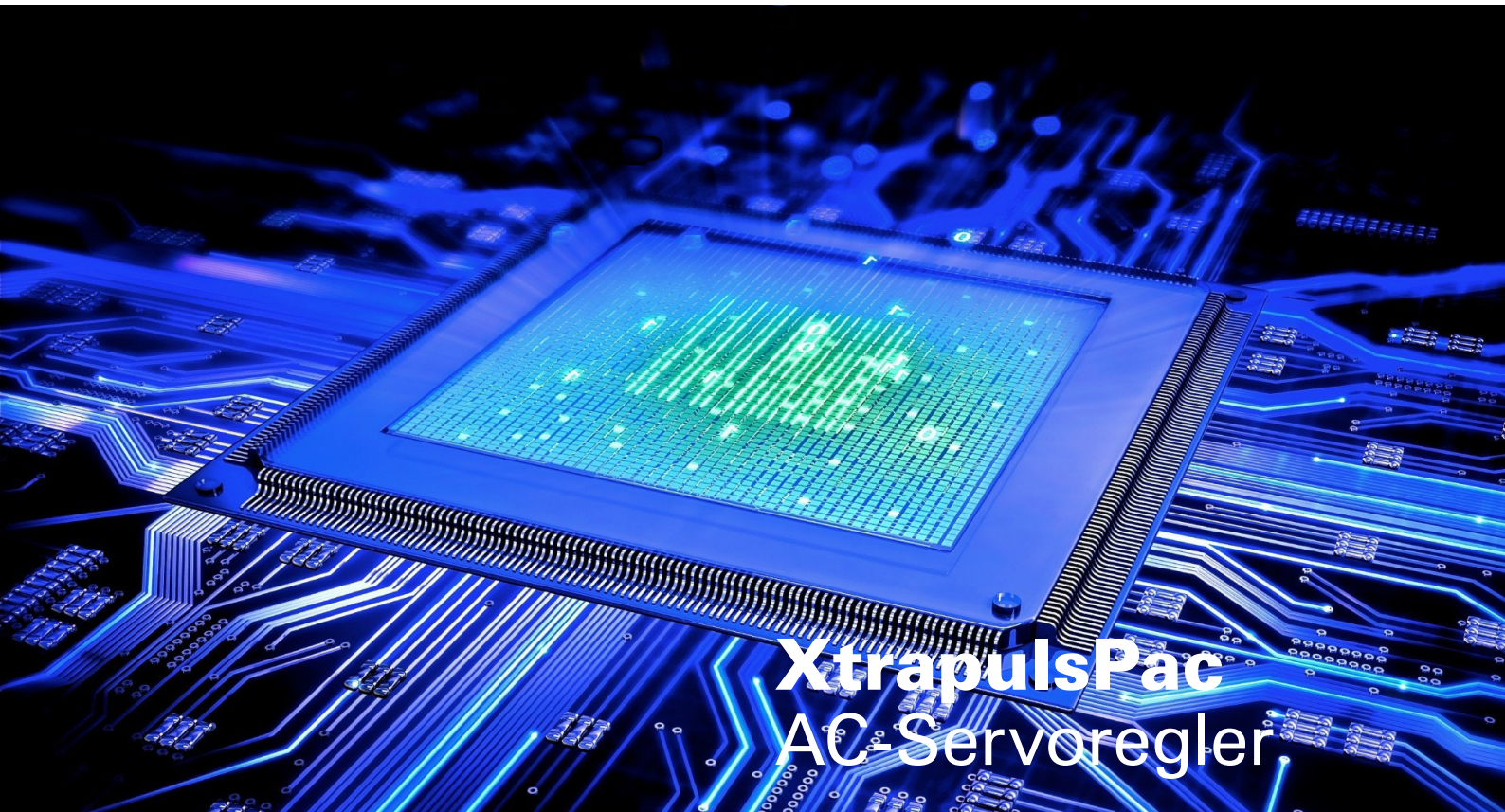




XtrapulsPac AC-Servoregler



Funktionen

DS402 Standard-Betriebsarten
Elektronisches Getriebe, Nockenfunktion, Schrittmotor-Emulation
Drehzahlservo, Alleinbetrieb-Positionierregler

Leistungsbereich

230 VAC : 5 ... 17 Aeff max
480 VAC : 8 ... 200 Aeff max

Schnittstellen

RS-232, CANopen®, EtherCAT®
Digitale und analoge Ein- und Ausgänge

Sensoren

Resolver
Encoder: inkremental, absolut, HES
Digitalencoder: Hiperface DSL®, EnDat 2.2®, Tamagawa®

Sicherheit

Integrierte Funktion Safe Torque Off SIL 2

Werkzeuge

Projekt-Manager
Inbetriebnahme-Assistent
Mehrachs-Konfiguration und -Diagnose
Anwendungsmodelle für schnelle Konfiguration

XtrapulsPac, AC-Servoregler

Der XtrapulsPac ist ein kompakter und flexibler 230 und 480V AC-Servoregler mit hervorragenden Eigenschaften. Mit seinen Funktionen und Schnittstellen kann ein sehr grosser Bereich von Ein- und Mehrachs-Applikationen abgedeckt werden. Das Gerät ist für Wand-, Durchsteck- und Cold-Plate-Montage erhältlich.

Elektrische Kenndaten

Servocontroller Typ	PAC-230			PAC-400		PAC-400			Speisung-Typ	GDPS-400 ³		
	/ 05	/ 11	/ 17	/ 08	/ 20	/ 45	/ 100	/ 200		/ 16	/ 32	/ 64
Spitzenstrom [Aeff]	5	11	17	8	20	45	100	200	Nennleistung	16 kW	32 kW	64 kW
Nennstrom [Aeff]	2.5	5.5	8.5	4	10	22.5	35	75	Einspeisung	3x230 VAC / 3x480 VAC		
Einspeisung	1x230 VAC ¹ / 320 VDC ²			3x480 VAC ¹ / 680 VDC ²		680 VDC ²			3-phasige, Net filter, DC Bus-Ausgang für alle 4 Motoren			

¹ Integrierte Speisung ² Externe Speisung

³ Integrierter Netzfilter, DC-Bus Ausgang für parallele Verdrahtung mehrerer Verstärker, externer Bremswiderstand

Regelkreise

- Digitaler Antrieb für AC-Synchronmotoren
- Stromregler 62.5 μ s
- Drehzahl- und Lageregler 500 μ s
- Drehzahl-, Lage- oder Drehmomentregelung
- Max. Drehzahl: 25'000 U/Min.

Rückführungen

- Resolver
- Inkrementalencoder
- Halleffekt-Sensor
- SinCos-Encoder
- Single-turn bzw. Multi-turn Hiperface®-Encoder
- Digitalencoder: Hiperface DSL® (Einkabel-Motoranschluss), EnDat 2.2®, Tamagawa®.

Kommunikations-Schnittstellen

- RS-232 bis 115.2 kbit/s Baudrate
- CANopen®- oder EtherCAT®-Feldbus
- DIP-Schalter für Knotenadressierung

Sicherheit

- Safe Torque Off SIL 2

E/A Schnittstellen

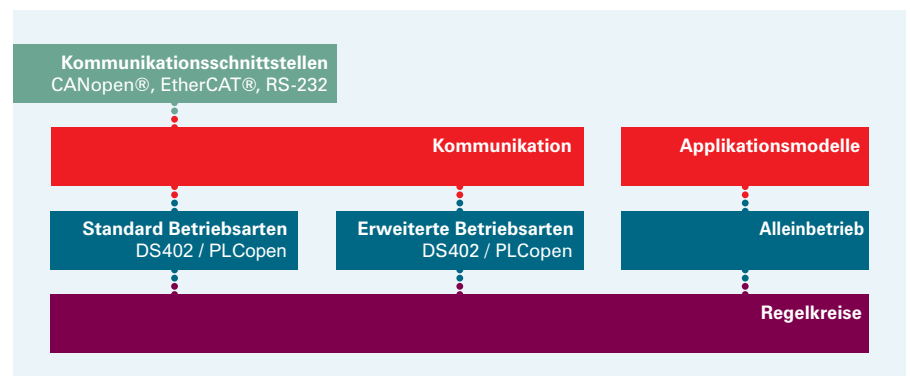
- Digitale benutzerdefinierbare E/A
- Volldigitale optoisolierte Eingänge
- Analogeingänge ± 10 V / 12 Bit
- Analogausgang 0 - 5 V / 8 Bit
- Relais Ausgang "AOK"
- Ansteuerung Motorbremse
- Zweikanaliger Sicherer Halt

Zertifizierungen

- CE
- UL listed



Funktionale Architektur



Betriebsarten

DS402 Standard-Betriebsarten

- Zyklischer Synchron-Positionsbetrieb
- Zyklischer Synchron-Drehzahlbetrieb
- Zyklischer Synchron-Drehmomentbetrieb
- Interpolierte Position
- Positionsprofil
- Drehzahlprofil
- Drehmomentprofil
- Referenzieren

DS402 Erweiterte Betriebsarten

- Analoges Drehzahlregler
- Schrittmotor-Emulation
- Fahrsätze
- Master/Slave-Getriebe
- Master/Slave-Nockenfunktion

Alleinbetrieb

- Analoges Drehzahlregler
- Positionierregler
- Schrittmotor-Emulation
- Elektronisches Getriebe

Mehrachs-Werkzeuge

Konfiguration

- Motor- und Reglereinstellungen
- Applikationseinstellungen
- Schnittstelleneinstellungen
- Auto-tuning für Regelkreise
- Auto-phasing für Motorabgleich
- Programmierung von Fahrsätzen

Projektierung

- Projekterstellung
- Projektverwaltung
- Dateiverwaltung
- Motorbibliotheken
- Mehrsprachige Software

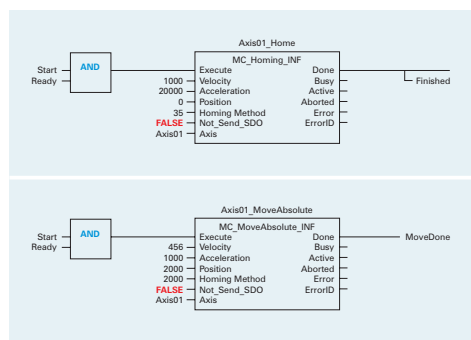
Diagnose

- Geräteteuerung
- Gerätekontrolle
- Objekt-Dialog
- Mehrachsen-Oszilloskop

Der XtrapulsPac kann als eigenständiger Servoantrieb für verschiedenste Betriebsarten konfiguriert werden. Zudem lässt er sich über Feldbusse in Automatisierungs-Systeme mit SPS, CNC oder Motion Controller integrieren. Dazu stehen dem Programmierer Bibliotheken mit bekannten Standard-Funktionen zur Verfügung. Dank dieser Flexibilität eignet sich das Gerät für Servoapplikationen in den meisten Maschinen und Anlagen.

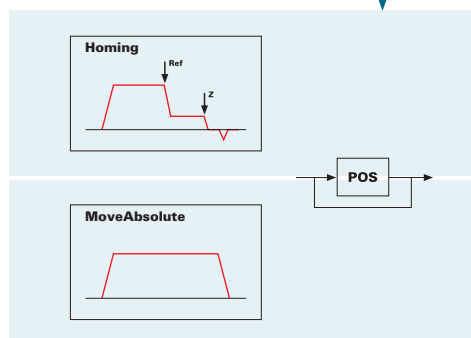
Beispiel: DS402 / PLCopen

SPS



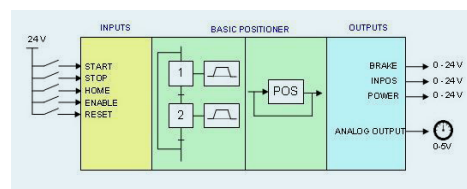
Antrieb

CANopen® ↔ EtherCAT®

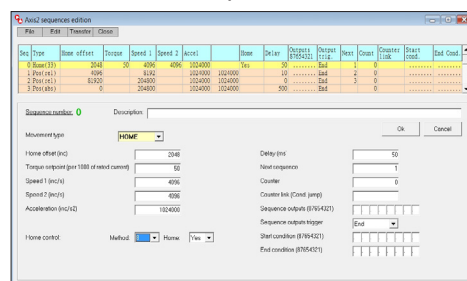


Beispiel: Positionierregler in Alleinbetrieb

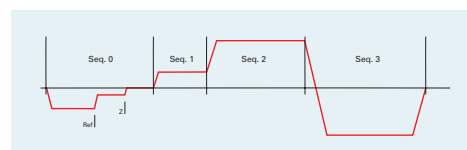
Schritt 1: Konfiguration wählen



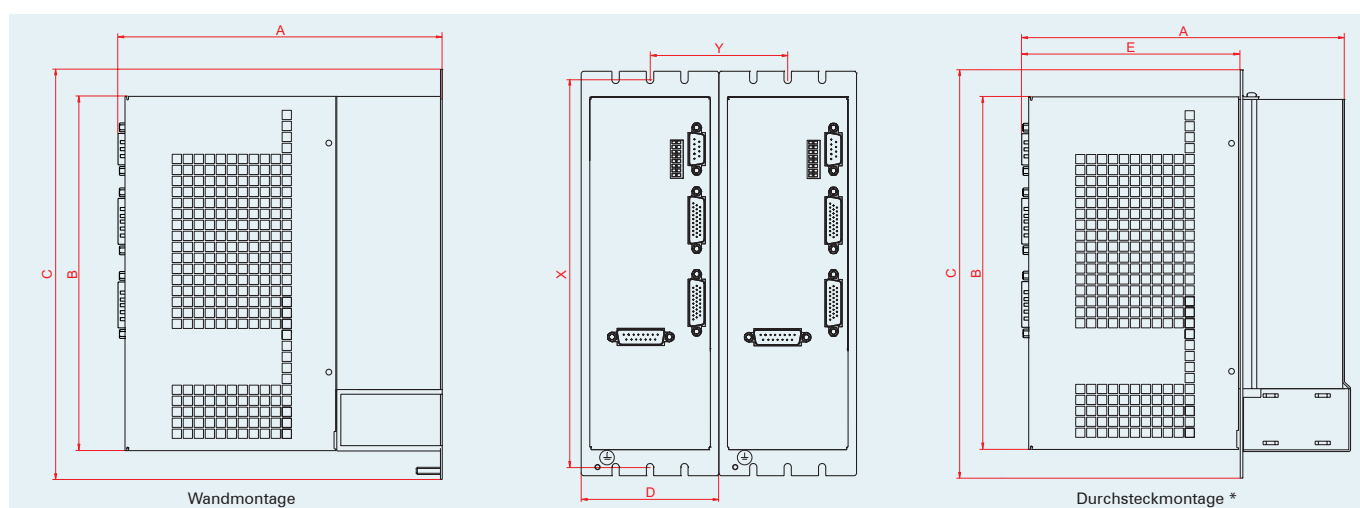
Schritt 2: Fahrsätze parametrieren



Schritt 3: Ausführung starten



Mechanische Abmessungen [mm]



Abmessungen [mm]	A	B	C	D	E*	X	Y
Pac-230 V / 5 - 17 A	143	148	178	70	-	169	80
Pac-400 V / 8 - 45 A	186	203	235	70 (80*)	125	225	80
Pac-400 V / 100 A	210	203	235	80 (80*)	125	225	80
Pac-400 V / 200 A	215	265	295	166.6	-	285	100
GDPS-400 V / 16/32 kW	158	203	235	70	-	225	80
GDPS-400 V / 64 kW	207	262.5	295	71.5	-	285	80

Infranor Produktpalette

Antriebsregler

Standard-Antriebsregler



Kundenspezifische Antriebsregler



Antriebs-Applikationen



Motoren

Standard-Motoren



Kundenspezifische Motoren



Motor-Applikationen

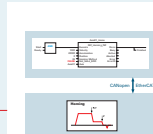


Dienstleistungen

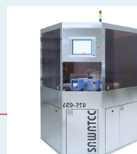
Allgemeine Dienstleistungen



Kundenspezifische Ingenieurleistungen



Gesamt-Lösungen



Die Infranor Gruppe

Infranor schafft mit massgeschneiderten Antriebs- und Steuerungslösungen Mehrwert für ihre Kunden.

Auf Basis von engen Arbeitsbeziehungen verhilft Infranor ihren Kunden mit umfassenden Marktkenntnissen, überzeugenden Ingenieurleistungen sowie einem breiten Programm von selbstentwickelten, hochwertigen Produkten zu Produktivitätsgewinnen und damit zu komparativen Vorteilen in ihren jeweiligen Märkten.

Kontakt

Infranor weltweit

Benelux
China
Deutschland
Frankreich
Grossbritannien
Italien
Schweiz
Spanien
USA

Weitere Vertretungen:
Dänemark, Indien, Israel, Österreich,
Polen, Slowenien, Türkei.



www.infranor.com