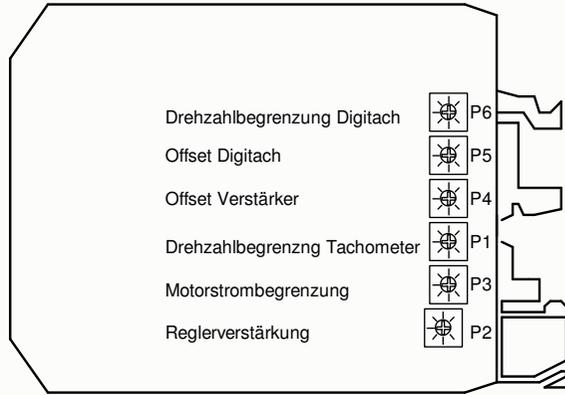
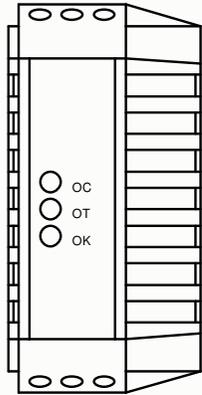


Baugröße und Einstellmöglichkeiten:

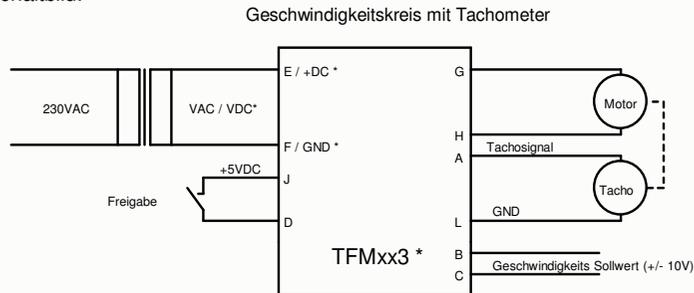
Aufschraubbares DIN-Gehäuse (HxTxB) 75x90x36 mm



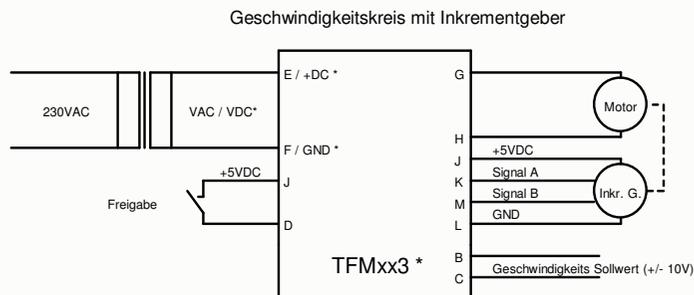
Anschlussbelegung:

- 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 = Inkrementalsignal A (TTL)
- L = GND (Tacho / Enable / Impulsgeber)
- M = Inkrementalsignal B (TTL)

Blockschaltbild:



* nur bei TFMxx3 DCD!



* nur bei TFMxx3 DCD!

Technische Daten:

Artikel Nummer:	80360	80363	80361	80364	80362	80365	Bemerkungen:
Typ:	TFM123 DCD	TFM123 ACD	TFM183 ACD	TFM183 DCD	TFM243 ACD	TFM243 DCD	
Max. Anschlussspannung:	12VAC	16VDC	18VAC	24VDC	24VAC	32VDC	(Taktfrequenz) LED rot (gespeichert)
Min. Anschlussspannung:	7VAC	10VDC	12VAC	16VDC	18VAC	24VDC	
Max. Motor - Anschlussspannung:	+/-16VDC		+/-24VDC		+/-32VDC		
Dauerstrom Motor:	+/-1,2A		+/-1,2A		+/-1,2A		
Spitzenstrom Motor:	+/-2,4A		+/-2,4A		+/-2,4A		
Stromrippel:	>20kHz		>20kHz		>20kHz		
Kurzschluss zu GND & Ausgängen:	ja		ja		ja		
Freigabe-Signal:	+5...12V		+5...12V		+5...12V		LED gelb (gespeichert)
Temperatur-Überwachung:	ja		ja		ja		

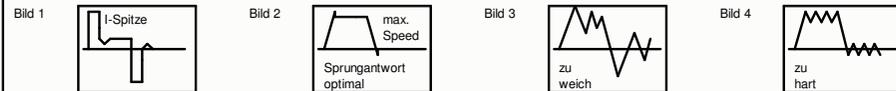
Auf Wunsch auch als Stromregler (Drehmomentregler) lieferbar.
Die Sollwertgänge können auch digital (PWM) angesteuert werden.

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)



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