

Option Encoderinterface

Kurzbeschreibung

Das Encoderinterface wird als Aufsteckplatine (Piggy-Back) auf den RBD aufgesteckt und mit Distanzbolzen befestigt.

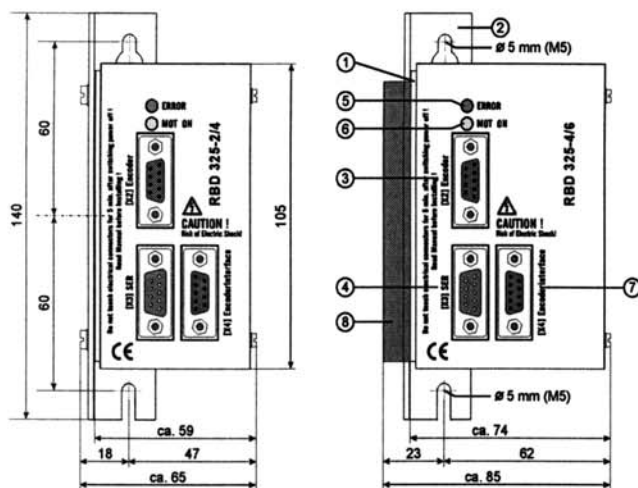
Mit dem Encoderinterface stehen dem Anwender zusätzliche Betriebsarten zur Verfügung, die es erlauben, den RBD in einer Vielzahl von Applikationen zu verwenden. Die Betriebsart wird mit der PC-Parametrier-SW gewählt und eingestellt.

Die möglichen Betriebsarten sind:


- Erzeugung von Inkrementalgebersignalen mit einstellbarer Strichzahl
- Verarbeitung von Inkrementalgebersignalen und winkelsynchroner Lauf des Antriebs mittels integriertem Lageregelkreis
- Schrittmotoremulation mit Verarbeitung von Puls- Richtungssignalen und integriertem Lageregelkreis

Das Encoderinterface kann nur mit den RBD's verwendet werden, deren Betriebssoftware die Revision 007 oder höher besitzt.

Die mechanischen Abmessungen des RBD bleiben erhalten. Auf der Vorderseite befindet sich nun der zusätzliche Steckverbinder X4 für die Inkrementalgebersignale.



Vorderansicht (mit Encoderinterface)

 In der Betriebsart "Encoderemulation" werden an X4 die typischen Inkrementalgebersignale A und B sowie der Nullimpuls zur Verfügung gestellt. Es handelt sich also um einen **Signal-Ausgang**.

In der Betriebsart "Winkelzähler" ist X4 als **Signal-Eingang** geschaltet. Die Inkrementalgebersignale A, B und N werden gezählt und für den Synchronlauf verwendet.