

halstrup-walcher GmbH

Stegener Str. 10
Telefon: 07661 / 39 63-0
Telefax: 07661 / 39 63-99
e-mail: info @ halstrup-walcher.de

Inbetriebnahmeanleitung Positioniersystem PSE401D

Inhaltsverzeichnis:

1. Allgemeines	2
2. Sicherheitshinweise	2
3. Montage	2
4. Steckerbelegung	3
5. Funktion	3
7. Maßzeichnung	5

1. Allgemeines

Das Antriebssystem PSE401D dreht eine Welle je nach angesteuertem Eingang links oder rechts herum.

Das PSE401D darf nicht als eigenständiges Gerät verwendet werden, sondern dient ausschließlich zum Anbau an eine Maschine.

2. Sicherheitshinweise



Vor Inbetriebnahme lesen !

Versorgungsspannung beachten.

Zulässiges Abtriebsmoment nicht überschreiten.

Gehäusedeckel nicht zur Kraftübertragung benutzen
z.B. zum Abstützen

Zulässige Lager- und Transport-Temperatur, sowie die zulässige
Betriebstemperatur beachten.

**Bei unsachgemäßer Behandlung oder Gewaltanwendung
sowie Nichtbeachten der Inbetriebnahmeanleitung erlöschen
die Gewährleistungsansprüche!**

3. Montage

Die Montage des PSE401D an der Maschine erfolgt, indem die Hohlwelle des Stellantriebes auf die anzutreibende Achse geschoben und mit dem Klemmring fixiert wird (empfohlener Achsendurchmesser 14 H9). Der Klemmring sollte dabei so weit vorgespannt sein, dass er sich gerade nicht mehr frei drehen kann.

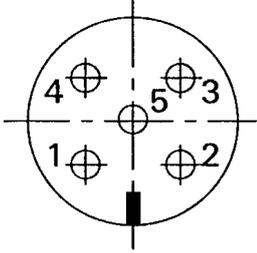
Die Verdrehsicherung erfolgt durch Einrasten des Zapfens unter der Hohlwelle in ein geeignetes Loch.

**Der Gehäusedeckel darf auf keinen Fall für Kraftübertragungszwecke,
z.B. zum Abstützen, benutzt werden.**

4. Steckerbelegung

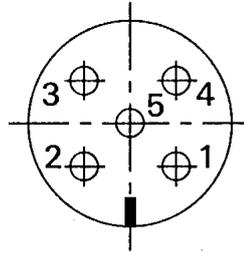
Im Gehäusedeckel des PSE401D befindet sich ein 5-poliger Rundstecker für den Anschluß der Versorgungsspannung und eine 5-polige Rundbuchse für den Anschluss der Steuerein- bzw. -ausgänge. Beide Steckverbindertypen sind aus der Serie 763 von Binder.

Stecker für Versorgung:
(Draufsicht von außen)



- 1 +24 VDC Versorgung
- 2 Masse
- 3 unbenutzt
- 4 unbenutzt
- 5 Gehäuse

Buchse für Steuereingänge
(Draufsicht von außen)



- 1 Eingang Rechtslauf
- 2 Eingang Linkslauf
- 3 Eingang Mittelstellung
- 4 Ausgang Drehimpulse
- 5 Ausgang Fehler

5. Funktion

Das Antriebssystem PSE401D dreht in je nach angesteuertem Eingang „Linkslauf“ oder „Rechtslauf“ in die entsprechende Richtung bei Sicht auf die Abtriebswelle.

Werden beide Signale gleichzeitig angelegt stoppt der Antrieb.

Mit einem weiteren Eingang „Mittelstellung“ kann der Antrieb in die Mitte seines Bereichs gefahren werden, z.B. beim Einrichten. Dieses Signal hat Vorrang vor den ersten beiden.

Alle Eingänge sind für aktiven 24V-Signalpegel ausgelegt.

Der Ausgang „Drehimpulse“ liefert 100 Impulse pro Umdrehung an der Abtriebswelle.

Der Ausgang „Fehler“ zeigt an wenn eine Verfahrwegsbegrenzung erreicht wurde.

Alle Ausgänge sind Open-Collector mit internem Pull-Up-Widerstand 2,4kΩ an +24 V.

Die Ein- und Ausgangssignale sind NICHT galvanisch voneinander und von der Versorgungsspannung getrennt.

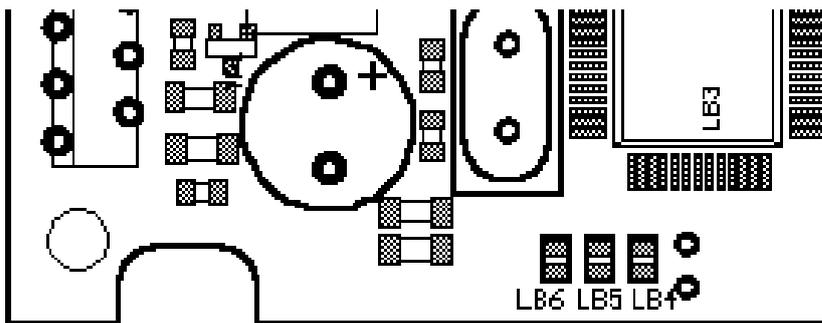
Der Verfahrweg kann per Lötbrücken auf der Leiterplattenunterseite auf vier Bereiche eingestellt werden. Dazu müssen die vier Schrauben auf der Geräteunterseite gelöst und der Gehäusedeckel aufgenommen werden.

±5 U: LB4 und LB5 geschlossen,

±7,5 U: LB4 offen, LB5 geschlossen,

±10 U: LB4 geschlossen, LB5 offen,

±12,5U: LB4 und LB5 offen (Auslieferung)



Skala

internes Poti

6. Technische Daten

Abtriebsmoment: (25% ED)	100Ncm
Abtriebsdrehzahl:	90 U/min
Haltemoment bestromt (100% ED):	100Ncm
stromlos	10Ncm
Umgebungstemperatur:	0 ... 45°C
Schutzart:	IP55
Abtriebswelle:	Hohlwelle 14 mm mit Passung 14 H8, mit Klemmring Handverstellmöglichkeit unter Abdeckkappe im Deckel
empfohlener Spindelzapfendurchmesser:	14 H9
Gehäuse-Abmessungen(L x B x H):	135 x 56 x 86 mm
Versorgungsspannung:	24 VDC \pm 25%
Leistungsaufnahme:	max. 30 W
Anschluss der Versorgungsspannung:	5-pol Flanschstecker Fa. Binder Typ 763 Nr. 09-3441-xx-05 Belegung: 1= 24VDC , 2= Masse, 3 = unbenutzt, 4= unbenutzt, 5= Gehäuse
Anschluss für Istwert-Eingang:	5-pol. Flanschdose Fa. Binder Typ 763 Nr. 09-3442-xx-05 Belegung: 1= Rechtslauf, 2= Linkslauf, 3= Mittelstellung, 4= Drehsimpulse (100 pro Umdr.), 5= Fehler
Eingangssignale:	aktiv wenn Eingangsspannung > 18 V inaktiv wenn Eingangsspannung < 15 V
Ausgangssignale:	Open-Collector mit internem Pull-Up-Widerstand 2,4 k Ω maximaler Strom: 10 mA

Spannungsversorgung und Ein-/Ausgänge sind NICHT galvanisch voneinander getrennt

7. Maßzeichnung

