

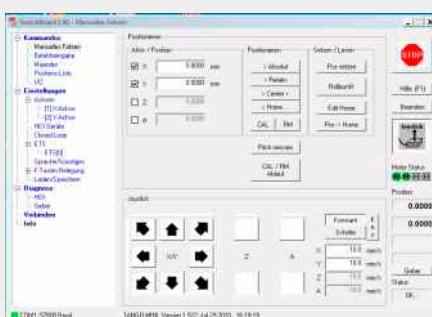
Datenblatt

Produkt: Tango IV VIS



Tango IV VIS 4-Achsen Schrittmotor-Steuerung mit sehr hoher Positionsaufösung

- **optimale Ansteuerung von Schrittmotoren**
819.200 Mikroschritten pro / Umdrehung bewirken Genauigkeit und Laufruhe
- **maximales Drehmoment, auch bei hohen Drehzahlen**
48 V Motorspannung, bis 4200 U/min, Phasenströme bis 2,5 A
- **USB oder RS-232 Schnittstelle**
- **viele Zusatzfunktionen**
digitale Ein-/Ausgänge, analoge Ein/Ausgänge, Closed Loop uvm.
- **Sicherheitsfunktionen**
Software-Limits, Endschalterüberwachung, Not-Stop
- **umfangreiche Softwareunterstützung**
ASCII Kommandosprache, API, DLL, Labview Treiber, Windows Bedienoberfläche



Produktausführungen

Tango IV VIS 1 bis 3 Achsen

Phasenstrom 1,25 oder 2,5 A

Achserweiterung 4. Achse

Phasenstrom 1,0 A

Weitere Optionen:

Encoder Modul für Closed-Loop

- E/A Funktionen (Aux I/O)
- optionale externe Versorgung 24 V
- elektronisches Typenschild (ETS)
für den Einbau in die Positioniermechanik

Bediengeräte:

- Joystick 2/3/4 Achsen
- ErgoDrive 2/3 Achsen
- Trackball 2 Achsen
- Space Pilot 2/3/4 Achsen

Motorendstufe	
Anzahl der Achsen:	1 bis 4
unterstützter Motortyp	Schrittmotor 2/4 Phasen, Vollschrittzahl frei wählbar z.B. 100, 200 oder 400 Vollschritte pro Umdrehung
Schrittauflösung:	4096 Mikroschritte pro Makrostep, 819.200 Mikroschritte pro Umdrehung (bei 200-schrittigem Motor)
Max. Phasenstrom	Achse-1 bis -3 : 1,25A od. 2,5A, Achse-4: 1,0A
Motorstromeinstellung	Motorstromregelung von 0,1 A bis maximaler Phasenstrom. Einstellbar per Software. Motorphasenkorrektur möglich. Kurzschlussfeste Ausgänge.
Motorstromreduzierung im Stillstand	0% bis 100% des eingestellten Motorstroms
Motorspannung / Versorgung	Motorspannung 11,4 V bis 50 V, Netzversorgung: 100 ...240 V AC
Positionierung	
Verfahrensmodi	Strecken- und Vektorpositionierung, Bahnfunktionalität, Positionierung durch Vorgabe einer Geschwindigkeit und Richtung, gleichzeitige Positionierung von Vektoren und Einzelachsen, manuelle Positionierung.
Geschwindigkeitsbereich:	0.000001...70 Umdrehungen/s (jede Achse individuell)
Beschleunigung:	0.0001...20 m/s ² , inear oder sin ² (jede Achse individuell)
Verfahrbereich:	+/-20 m
Programmierung:	ASCII Kommandosprache (> 160 Kommandos)
Ausführungsgeschwindigkeit:	Bis zu 250 Vektoren / s (abhängig vom PC)
Prozessorsystem	DSP, 400 MHz 16 MByte SDRAM, 4 MBit Flash Memory, 256 Kbit EPROM
Schnittstellen u. Funktionen	
RS-232 Kommunikation	bis 115,2 kBaud * wahlweise RS-232 oder USB
USB Kommunikation	USB 2.0 kompatibel
CAN-Bus	optional
Messsysteme	Anschluss von Längen- und Winkelmesssystemen für die hochgenaue Positionierung im geschlossenen Regelkreis (Achsen X, Y, Z) Unterstützt werden alle herkömmlichen optischen Systeme sowie das magnetische Messsystem nanoScale und µScale Signaleingänge: 1V _{ss} u. 5V _{ss} , Arc.tan Interpolation bis 51400 TTL, Eingangsfrequenz bis 30 MHz
Bediengeräte	Anschluss von Joystick, Handrad, Trackball oder ErgoDrive. Automatische Erkennung des angeschlossenen Geräts
weitere Ein-Ausgänge (Aux I/O)	analoger Eingang 0-5V, analoge Ausgänge 0-10V, TTL-E/A TTL-Endschaltäreingänge
Ein-Ausgabe Funktionen	Abspeichern von Koordinaten, Not Stop, Sicherheitsabschaltung der Endstufe, positionssynchroner Triggerausgang, Ausgabe einer analogen Spannung, Endschalterauswertung, Closed-Loop Positionierung.
Sonstiges:	On-Board Temperaturmessung verschiedene Möglichkeiten der Positionskorrektur mit und ohne Messsystem auslesen und beschreiben des elektronischen Typenschildes ETS für kundenspezifische Daten oder Parametereinstellungen
Umgebungsbedingungen	
Arbeitstemperatur	+5... +45°C
Kühlung:	Konvektion, kein Lüfter
Abmessungen	L x B x H : 242 x 102 x 159 mm
weitere Informationen	www.optik-mechanik.de