Technická data

Počet os	2	
Napájení - řídící	24 ± 10%	V DC (2.0A)*
Napájení - silové	0-560	V DC
Napětí DC meziobvodu	0-560	V DC
Příkon (S1)	3.9	kVA
Jmenovitý výstupní proud 1 osy	7	A (rms)
Jmenovitý výstupní proud všech os	14	A (rms)
Špičkový proud	2 x 15	A (rms)
Ztráty při jmenovitém zatížení	100	W

** Bez napájení pro brzdu servomotoru a digitální výstupy.*

Podporované zpětné vazby motoru* 2x

- Hiperface DSL
- EnDat 2.2
- BiSS-C
- SSI
- Hallovy sondy (používá digitální vstupy)

** Podpora závisí na firmwaru servozesilovače*

Externí enkodér 1x

Inkrementální enkodér - vstup / emulace výstupu*

** Podpora závisí na firmwaru servozesilovače*

Doporučený filtr

TGS-560 built in filter

Mechanická data

Weight	2.25	kg
Ochrana	IP20	
Provozní teplota	<0; 40>	°C

Vstupy / výstupy

Digitální vstupy	8x	24 V DC (0-10 V low, 12-24V high) 20mA
Digitální výstupy	6x	5-24 V DC 300mA / výstup
Analogové vstupy	2x	0-10V

Funkční bezpečnost

Safe torque off (STO) - 2 kanály **SIL 3**

Podporovaná komunikace*

1x Ethernet	EtherCAT
1x Ethernet	fast service protocol (FSP)
1x Ethernet	Modbus TCP / ProfiNET / service TCP or UDP
1x CAN	RAW CAN

** Podpora závisí na firmwaru servozesilovače*

EtherCAT® Technology Group

CANopen over EtherCAT®

PROFI® INDUSTRIAL ETHERNET NET

Celní informace

HS Kód	85044087

Podpora funkcí ve firmwarech					
Funkce	**Firmware**				
	Standard (EtherCAT)	**PROFINET**	**PROFIsafe**	**CANopen over EtherCAT (CoE)**	**TGZ+Motion***
EtherCAT (slave)	✓			✓	
EtherCAT (master)					✓
PROFINET (device)		✓	✓		✓
PROFIdrive		✓	✓		
PROFIsafe (device)			✓		
CANopen (slave)				✓	
RAW CAN	✓	✓			✓
CANopen over EtherCAT				✓	
Modbus TCP (server)					✓
Interpreted PLC	✓	✓	✓	✓	
TGMotion realtime PLC					✓
Externí enkodér - vstup	✓	✓		✓	✓
Externí enkodér - emulace výstupu		✓		✓	

Každá zpětná vazba motoru vyžaduje svou vlastní specifickou verzi firmwaru. Pouze jeden typ zpětné vazby může být použit najednou (pro všechny osy).

**Servozesilovač musí být objednán jako TGZ+Motion varianta, jinak nemůže být nahrán firmware TGZ+Motion.*

Konektory a rozhraní