## Technická data

| | | |
|---|---|---|
| Počet os | 2 | |
| Napájení - řídící | 24 ± 10% | V DC (0.6A)* |
| Napájení - silové | 0-320 | V DC |
| Napětí DC meziobvodu | 0-320 | V DC |
| Příkon (S1) | 1.6 | kVA |
| Jmenovitý výstupní proud 1 osy | 5 | A (rms) |
| Jmenovitý výstupní proud všech os | 8 | A (rms) |
| Špičkový proud | 2 x 15 | A (rms) |
| Ztráty při jmenovitém zatížení | 15 | 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*

## Mechanická data

| | | |
|---|---|---|
| Weight | 1 | kg |
| Weight with cooler | 1.4 | 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** |
| PROFIsafe* - telegrams | **31, 36** |

** Podpora závisí na firmwaru servozesilovače*

## Podporovaná komunikace*

| | |
|---|---|
| 2x Ethernet | EtherCAT / PROFINET |
| 1x Ethernet | service UDP |
| 1x CAN | CANopen / RAW CAN |

** Podpora závisí na firmwaru servozesilovače*

EtherCAT Technology Group

CANopen over EtherCAT

CANopen

PROFINET INDUSTRIAL ETHERNET

PROFIdrive

PROFIsafe

## Celní informace

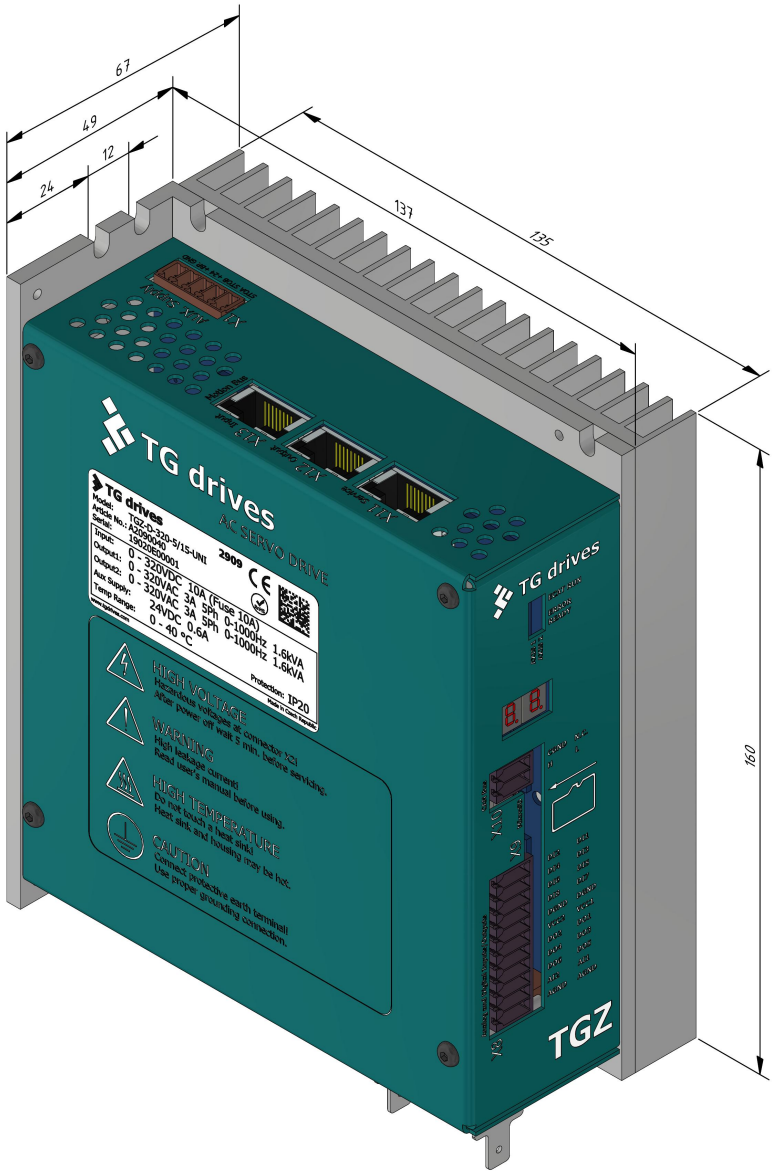
| | |
|---|---|
| HS Kód | 85044087 |

| 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 | | ✓ | | ✓ | |

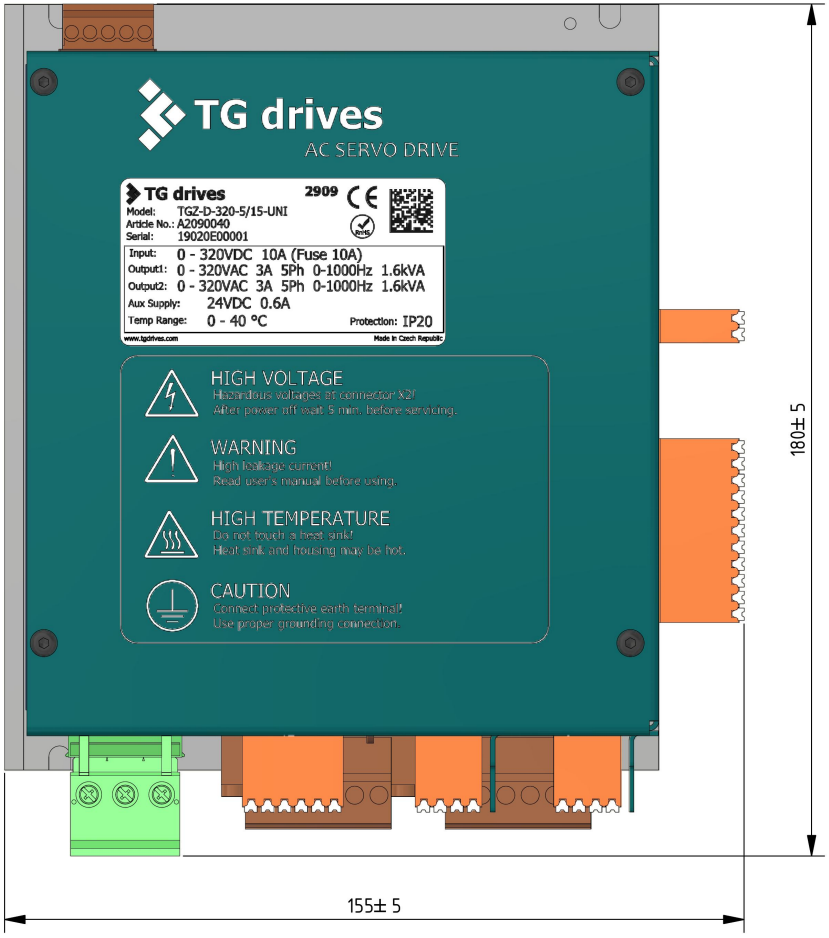
*Každá zpětná vazba motoru vyžaduje svou vlastní specifickou verzi firmwaru. Pouze jeden typ zpětné vazby může být použit najednou (pro všechny osy).*

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

## Rozměry




## Rozměry s konektory



## Konektory a rozhraní

