




Datenblatt IO-Link Servo CTR-060

Ansteuerungsart		-MUL
Ansteuerung / Parametrierung Einstellung Kraft & Geschwindigkeit Funktionen		 <ul style="list-style-type: none"> • Multiturn-Encoder (Positionsmessung auch im stromlosen Zustand) • Erhöhte Positioniergenauigkeit • Freie Positionsvorgabe in Echtzeit • Geschwindigkeit-, Kraft- und Beschleunigungsvorgabe in Echtzeit verstellbar • Rückgabe von Position, Geschwindigkeit und Kraft in Echtzeit • Vorprogrammierbare Verfahrensätze • Einpressmodus • Umfangreiche Diagnosemöglichkeiten • Viele weitere Funktionen
Drehzahlbereich		-038
Max. Drehmoment (Spitze)	[Nm]	1.2
Leerlaufstromaufnahme @max. Drehzahl	A	0.35
Max. Drehzahl	[U/min]	
Im 24V-Betrieb		1700
Im 48V-Betrieb		3800
Nenndrehmoment (Dauerbetrieb)	[Nm]	0.4
Nenndrehzahl @ Nennmoment	[U/min]	
Im 24V-Betrieb		1250
Im 48V-Betrieb		3200
Max. Beschleunigung	[U/s ²]	2000
Positioniergenauigkeit	[°]	+/-0.3
Wiederholgenauigkeit	[°]	+/-0.1
Einbaulage		Beliebig
Umgebungstemperatur	[°C]	0...+40 (-20...+60 auf Anfrage)
Lagertemperatur	[°C]	-20...+60
Schutzart		IP40 (Wellendichtung) IP65 / IP67 (Gehäuse)
Relative Luftfeuchtigkeit	[%]	0...90 (nicht kondensierend)
Motorart		Synchron-Servomotor
Rotorlagegeber		Absolut, Multiturn 22bit
CE-Zeichen (siehe Konformitätserklärung)		Nach EU-RoHS-RL
		Nach EU-EMV-Richtlinie

Anschlüsse, Signale, Ansteuerung

Statusanzeige		3x LED
Nennspannung Leistungskreis	[V DC]	24 - 48
Max. Stromaufnahme	[A]	3.5 (Dauerlastbereich)
	[A]	11 (Spitzenlastbereich)
Arbeitsbereich Signaleingang	[V DC]	24
Zulässige Spannungsschwankungen	%	+/- 15
Max. Stromaufnahme Logik	[mA]	50
Max. Strom digitale Signalausgänge	[mA]	100 / Ausgang
Anzahl digitale Signaleingänge	3	Ausfahren, Einfahren, Teach
Anzahl digitale Signalausgänge	3	Ausgefahren, Eingefahren, Bereit
Eigenschaften Signaleingang		Galvanisch getrennt von Leistungsteil Untereinander nicht galvanisch getrennt
Max. Leitungslänge	[m]	20
Schaltlogik Ausgänge		Push-Pull
Schaltlogik Eingänge		Positivschaltend
Referenzieren		MUL: kein Referenzieren notwendig

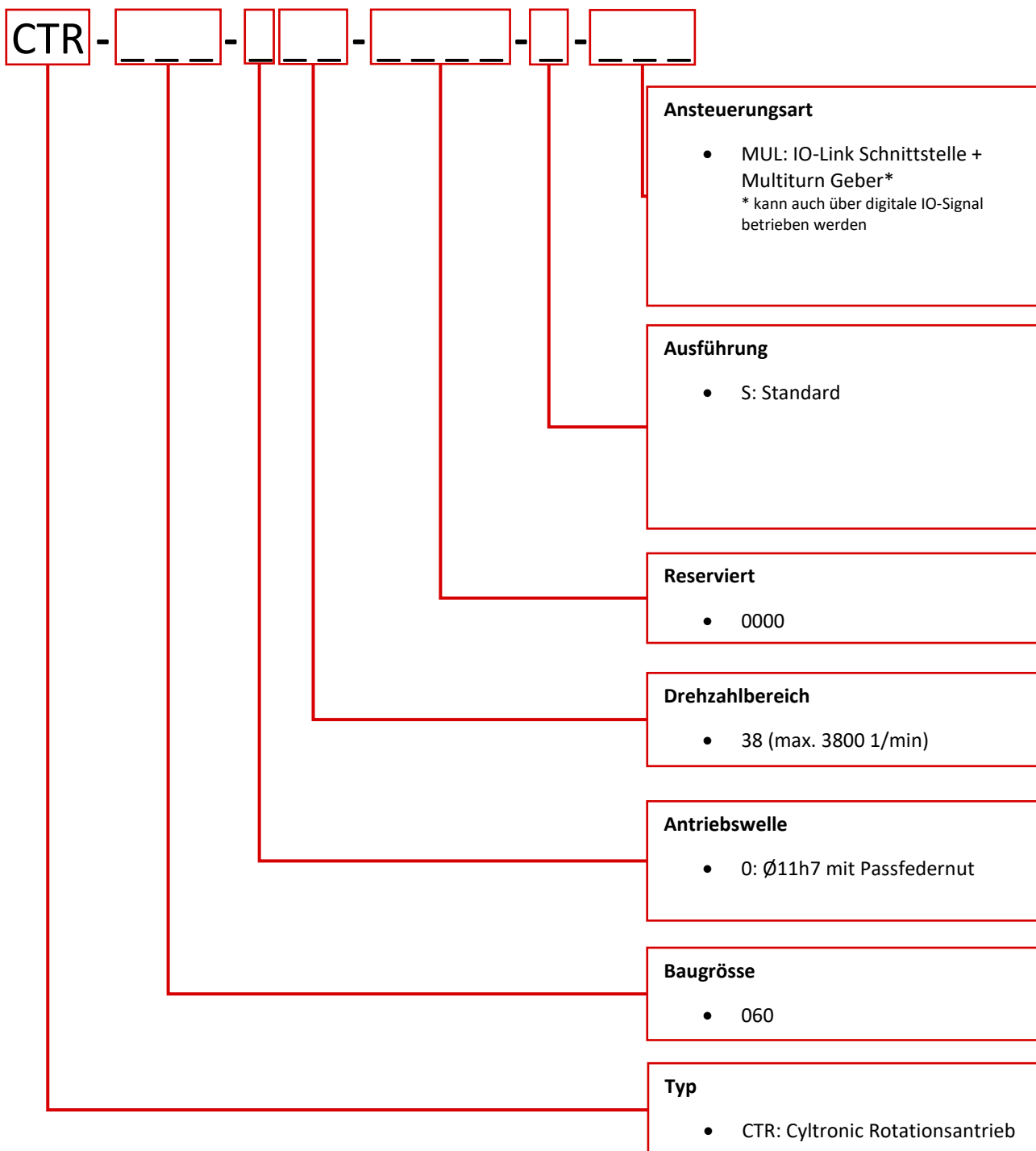
Gewicht (+/- 10%)

Motor	[g]	1080
Rotorträgheitsmoment	[kgcm ²]	0.125

Werkstoffe

Gehäuse, Deckel	Aluminium anodisiert
Motorwelle	Stahl C45+C
Dichtungen	EPDM / NBR
Schrauben	Stahl verzinkt blau
Abdeckungen Drehknöpfe	Stahl rostfrei
Steckerverschraubungen	Zink vernickelt
Information RoHS	Konform gemäss Erklärung
Information REACH	enthält > 0,1% von: 7439-92-1 enthält > 0,1% von: D4 556-67-2

Konfigurationsschlüssel



Beispiel: CTR-060-038-0000-S-MUL

Abmessungen

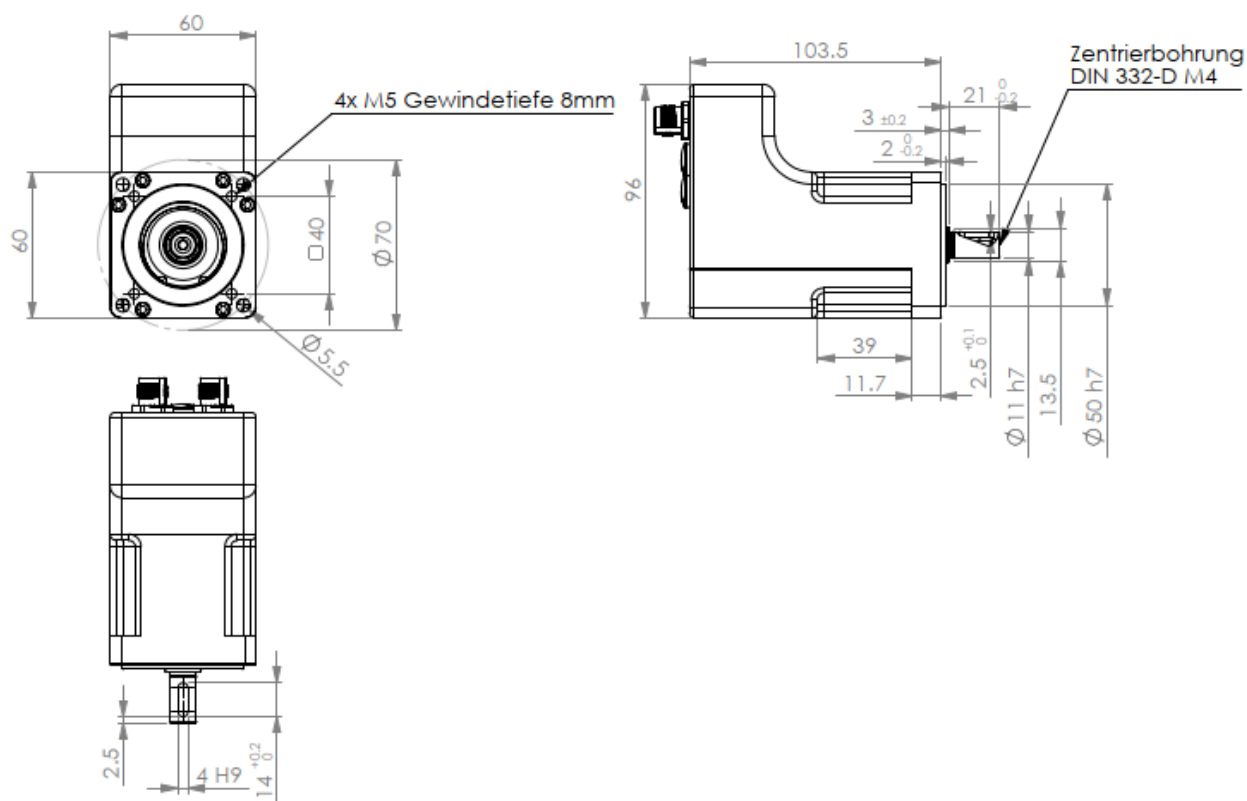
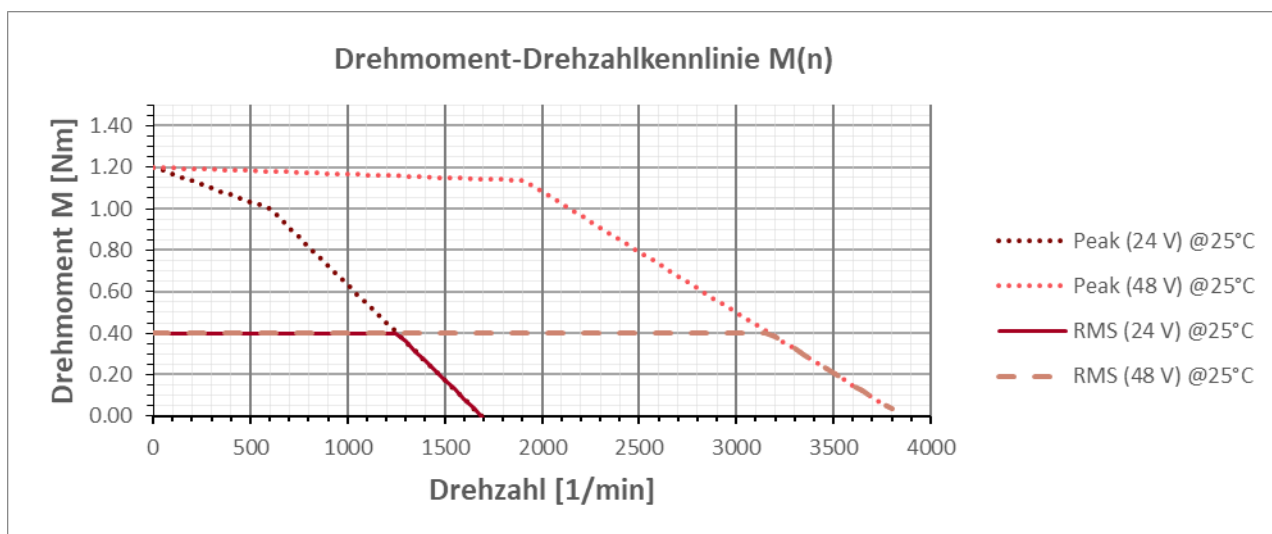


ABBILDUNG 1: ABMESSUNGEN

Kennlinien

Kraft-Geschwindigkeitskennlinie



Elektrischer Anschluss Antrieb

Leistung			Signal		
Stecker M12x1, 4-Pol T-kodiert nach EN 61076-2-11			Stecker M12x1, 8-Pol A-kodiert nach EN 61076-2-101 (geschirmte Leitungen werden empfohlen)		
Pin	Farbe	Funktion	Pin	Farbe	Funktion
1	BN	Leistungsspannung 24V-48V 48V wird der Einsatz eines Brems-Choppers empfohlen.	1	WH	DO Bereit / IO-Link CQ
2	WH	Funktionserde (FE)	2	BN	Logikspannung 24V
3	BU	GND 0V	3	GN	DO ist ausgefahren
4	BK	reserviert, nicht anschliessen	4	YE	DO ist eingefahren
			5	GY	DI Einfahren (Linkslauf)
			6	PK	DI Ausfahren (Rechtslauf)
			7	BU	GND 0V
			8	RD	DI Teach / Reset / Kraftlos

IO-Link Schnittstelle

Parameter		
Übertragungsgeschwindigkeit		COM3
Zykluszeit	ms	1.5
IO-Link Spezifikation		V1.1.3
Prozess-Eingangsdaten (Slave->Master)		Status Actual Position (in r = rotations) Actual Speed (in r/s) Actual Torque (in Nm)
Prozess-Ausgangsdaten (Master->Slave):		Motion Mode Target Position (in r = rotations) Override 1-3 (in %)
Servicedaten		Konfiguration, Diagnose, Statistik, Identifikation
IO-Link Profile		Common Profile BLOB Transfer & Firmware Update