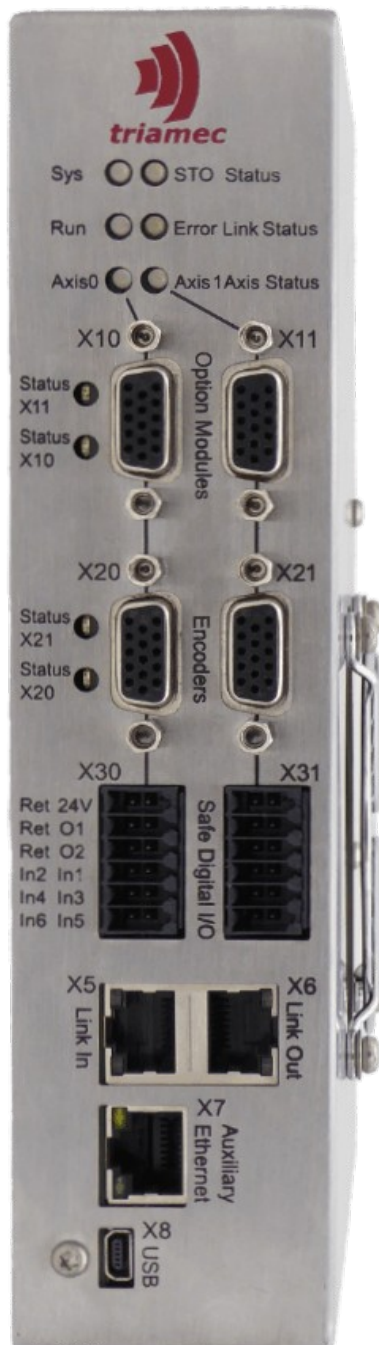


2 Achsen Servo-Drive TSD80/TSD130

Höchste Dynamik und Präzision bei 100kHz



Die TSD Serie besteht aus zwei kompletten Servoantrieben in einem Gehäuse.

Strom- und Positionsregelung arbeiten beide mit 100kHz und haben eine verbesserte Strom- und Positionserfassung. Der Regelkreis ist durch C# Anwendercode erweiterbar. Damit lassen sich auch die anspruchsvollsten Aufgaben lösen.

Optionsmodule ermöglichen unter anderem Dual-Loop-Regelung, sin/cos-Encoder mit 2.5MHz/16bit, Analog I/O, FFT, Laser-PWM, usw.

Eigenschaften

- 100kHz-Regelkreis (Strom/Position)
- Frei [programmierbar in C#](#) für Regelkreiserweiterungen und Steuerungszwecke.
- Verbesserte Stromauflösung
- Bis zu 2.5MHz 16bit sin/cos-Encoder
- Bis zu 10kHz Sollwertvorgabe
- Bis 15Arms Nennstrom (30A Spitze)
- Safe Torque Off (STO)
- Tria-Link oder EtherCAT Feldbus

Applikationen

- Werkzeugmaschinen (Optik, Formen, etc.)
- Positioniertische (<1nm Stillstand)
- Direktantriebe für höchste Präzision und Steifigkeit
- Ultrapräzisionsbearbeitung (Optik etc.)
- Positionsgesteuerte Hochgeschwindigkeitspindeln
- Portale



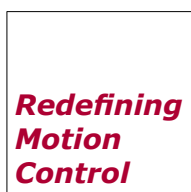
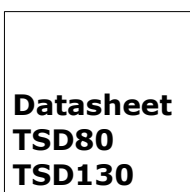
**Redefining
Motion
Control**

**Datasheet
TSD80
TSD130**

Spezifikationen

	TSD80-06	TSD80-10	TSD80-15	TSD130-10
Motor-Konfiguration	2 Motoren, 2 und 3 Phasen Synchron/Asynchron AC, DC			
DC-Busspannung	80VDC / 24 - 85VDC			130VDC / 24 - 135VDC
Strom nominal / maximal	4.2Arms / 6Apk	10Arms / 20Apk	15Arms / 30Apk	10Arms / 20Apk
Thermische Zeitkonstante	20s			
Output power, cont.	460W	1100W	1650W	1680W
Sicherheit	Safe Torque Off (STO): SIL3/PLe			
Schutz	Drive und Motorentemperatur (KTY83/84, PT100, PT1000, PTC-1K); i2t, Überspannung, Überstrom			
Positionsmessung: Analog (pro Achse)	sin/cos 1Vss: 65536-fach interpoliert, Auto-Kalibration, FIR Filterung max. Frequenz 500kHz (mit Optionsmodul EH: 2MHz 18bit / 10MHz Quadratur)			
Positionsmessung: Inkrementell (pro Achse)	RS422: max. pulse frequency 500 kHz, (RS422 Fast: 10MHz), TTL: max pulse frequency 2.5MHz			
Positionsmessung: Digital (pro Achse)	Standards: EnDat 2.1 & 2.2; BiSS B, BiSS C, Tamagawa, Nikon (Encoder with additional sin/cos signals recommended)			
Sensorless	Sensorlose Kommutierung/Regelung für Hochgeschwindigkeits-spindeln			
Digitale Eingänge	2x 6 Eingänge isoliert, 24V, 2x 300µs, 4x 1200µs 2x 4 schnelle TTL Eingänge am D-Sub Encodereingang			
Digitale Ausgänge	2x 2 Ausgänge isoliert, 24V, 1A			
Optionsmodule	2x, Erweiterungen für Encoder, Analog I/O, FFT, Laser-PWM, etc.			
Logik-Versorgung	24VDC ±10% @ 1500mA max. (inkl. 2 Optionsmodule)			
Feldbus	EtherCAT 100Mbps / Tria-Link 200Mbps mit 10kHz Drive-zu-Drive Kommunikation			
Serviceschnittstellen	USB, Ethernet			
Programmierung innerhalb des Drives	10kHz Isochroner Echtzeit Task, Asynchroner Task, frei programmierbar in C# (.NET, Tama)			
Programmierung PC	TAM API für .NET; Beckhoff TwinCAT; Python			
Abmessungen	BxHxT: 51 x 230 x 170mm ³			

Änderungen ohne Vorankündigung vorbehalten.



Triamec Motion AG

Lindenstrasse 16
CH-6340 Baar
Switzerland

Tel. +41 41 747 4040
info@triamec.com
www.triamec.com