

ABU

Absolut-Einheit
Modul für ACON- und PCON-Steuerung



Eigenschaften

1 Leichte Umstellung von Inkremental- auf Absolut-Enkoding

Mit nur einem Anschluss zu ACON/PCON wird aus einer Inkremental-Version einer RCA- oder RCP2-Achse eine Absolut-Version. Das ACON/PCON-ABU-Set besteht aus: ACON/PCON-Absolut-Einheit, Pufferbatterie (AB-7), Steuerungsverbindungskabel (CB-AC/PC-PJ002).

* Achtung: Ein Fehler wird angezeigt, wenn die Schlitzen- oder Schubstangenbewegung der Achse schneller als die spezifizierte Geschwindigkeit ist. Diese finden Sie in den technischen Daten unter "Zulässige Encoder-Umdrehung".

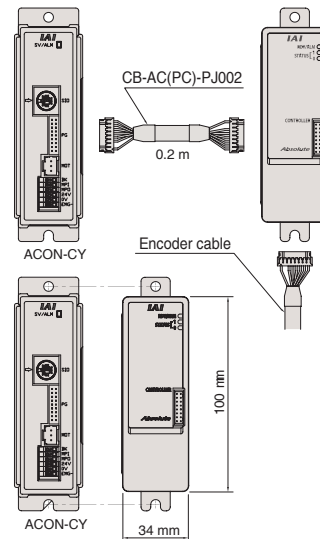
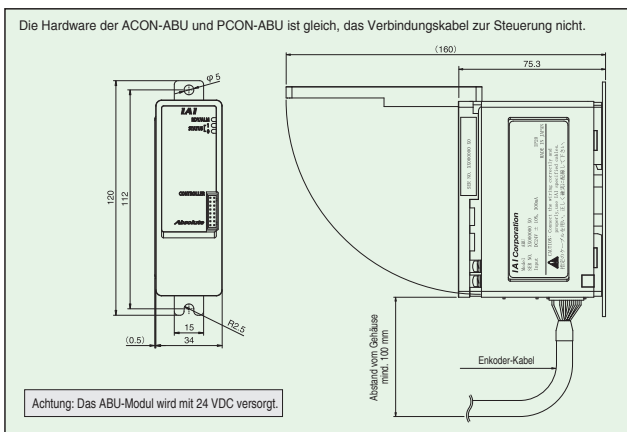
2 Keine Referenzpunktfahrt mehr notwendig

Durch den Anschluss an ACON/PCON-C, -CG, -CY oder -SE wird die aktuelle Position des Systems auch bei abgeschalteter Stromversorgung beibehalten, so dass die Achse später ohne Homing sofort weiter verfahren kann. Encoder-Daten können bis 20 Tage gespeichert werden.

3 Kleine Baugröße wie Steuerungstypen SE/CY

Weil so kompakt wie die Steuerungstypen SE und CY (Breite 34 mm, Höhe 100 mm, Tiefe 75,3 mm), werden Platz und Kosten gespart.

Außenabmessungen



Technische Daten

Parameter	ACON-ABU		PCON-ABU	
Anzuschließende Steuerungen	ACON-C/CG/CY/SE		PCON-C/CG/CY/SE	
	Bei Bestellung einer Steuerung mit Absolut-Einheit bitte die Endung "ABU" bei der Modellbezeichnung anfügen, z.B. "ACON-C-20I-NP-2-0-ABU"			
Anschließbare Achsen	RCA-Baureihe		RCP2-Baureihe *1	
Steuerungsverbindungskabel	CB-AC-PJ002 (0,2 m)		CB-PC-PJ002 (0,2 m)	
Pufferbatterie (im Set enthalten)	AB-7			
Spannungsversorgung	DC24V ±10%			
Stromaufnahme	max. 300mA			
Umgebungstemperatur	0~40°C (opt. 20°C)			
Luftfeuchtigkeit	95% relative Feuchtigkeit (nicht kondensierend)			
Umgebungsbedingungen	Kein aggressives Gas, kein Staub			
Gewicht	330 g			
Zulässige Encoder-Umdrehung *2	800 U/min	400 U/min	200 U/min	100 U/min
Stand-by-Zeit der Positiondaten *2	120 Std.	240 Std.	360 Std.	480 Std.

*1 Die Absolut-Einheit ABU funktioniert nicht mit den Typen RA2C, RA10C, GRS, GRM, GR3LS, GR3LM, GR3SS, GR3SM, RTBL, RTCL und RCP2-W-SA16.

*2 Die Stand-by-Zeit für die Speicherung der Positionsdaten hängt von der Umdrehungszahl des Encoders ab.