

# ESCON Übersicht

Die ESCON Servokontroller sind kompakte, leistungsstarke 4-Quadranten-PWM-Servokontroller zur effizienten Ansteuerung von permanentmagnet-erregten Gleichstrommotoren.

Die verfügbaren Betriebsmodi – Drehzahlregler, Drehzahlsteller und Stromregler – genügen höchsten Anforderungen. Die ESCON Servokontroller sind ausgelegt, um über einen analogen Sollwert kommandiert zu werden. Sie verfügen

über umfangreiche Funktionalitäten mit digitalen und analogen Ein- und Ausgängen und werden über die USB-Schnittstelle mittels der grafischen Benutzeroberfläche «ESCON Studio» für Windows PCs konfiguriert.



Folgende **Motor**typen können je nach ESCON-Variante betrieben werden:

- **DC-Motor:** Permanent-erregter Gleichstrommotor (DC)
- **EC-Motor:** Bürstenloser, elektronisch kommutierter, permanent-erregter Gleichstrommotor (BLDC) mit und ohne Hall-Sensoren.

Verschiedene **Betriebsarten** ermöglichen den flexiblen Einsatz in diversen Antriebssystemen.

- **Stromregler:** Der Stromregler vergleicht den Ist-Motorstrom (Drehmoment) mit dem angelegten Sollwert. Bei einer Abweichung wird der Motorstrom dynamisch nachgeregelt.
- **Drehzahlregler:** Der Drehzahlregler vergleicht die Ist-Drehzahl mit dem angelegten Sollwert. Bei einer Abweichung wird die Drehzahl dynamisch nachgeregelt.
- **Drehzahlsteller:** Der Drehzahlsteller führt dem Motor eine Spannung zu, welche dem angelegten Drehzahlsollwert entspricht. Laständerungen werden mittels IxR-Verfahren kompensiert.

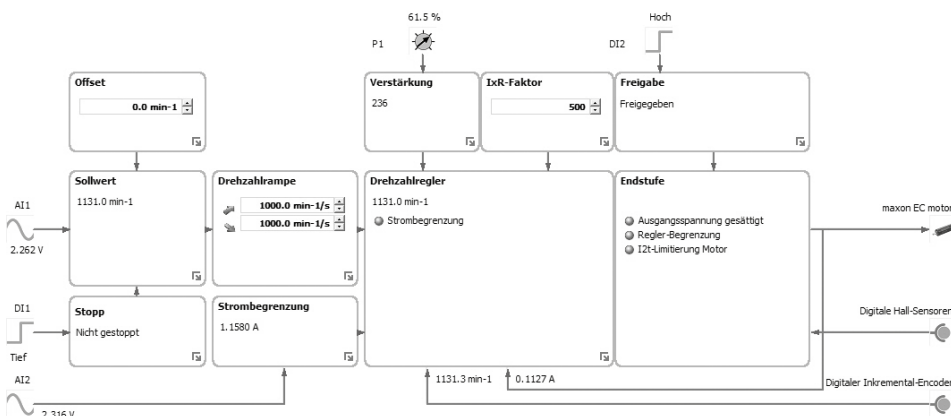
**Drehzahlerfassung** mittels

- **Digitaler Inkremental-Encoder:** Die Encoder liefern einfache Rechtecksignale, deren Impulse zur Bestimmung der Drehzahl gezählt werden. Kanal A und B sind phasenverschobene Signale, die zur Erkennung der Drehrichtung miteinander verglichen werden.
- **DC-Tacho:** Der DC-Tacho liefert eine zur Drehzahl proportionale analoge Spannung.
- **Vorhandene Hall-Sensoren:** Die Hall-Sensoren liefern pro elektrische Umdrehung sechs verschiedene Kombinationen von Schaltimpulsen, die zur Bestimmung der Drehzahl gezählt werden. Ebenso liefern sie phasenverschobene Signale, die zur Erkennung der Drehrichtung miteinander verglichen werden.
- **Sensorlos EC:** Die Drehzahl wird über den Verlauf der induzierten Spannung erschlossen. Die Elektronik wertet den Nulldurchgang der induzierten Spannung (EMK) aus.

Den zahlreichen **Eingängen** und **Ausgängen** können verschiedene Funktionalitäten zugewiesen werden.

Der **Sollwert** (Drehzahl oder Strom), die **Strombegrenzung** sowie der **Offset** können wahlweise wie folgt vorgegeben werden:

- **Analoger Wert:** Der Wert wird mittels einer externen analogen Spannung, mittels externen oder internen Potentiometern vorgegeben.
- **PWM-Wert:** Der Wert wird mittels einer fixen Frequenz und Amplitude vorgegeben. Die gewünschte Änderung wird durch das Variieren des Tastverhältnisses im Bereich von 10...90% erreicht.
- **RC Servo Wert:** Der Wert wird mit einem Pulssignal von 1.0...2.0 ms Länge vorgegeben.
- **Fixer Wert:** Die Vorgabe ist fix auf den eingestellten Wert vorgegeben.
- **2 fixierte Werte:** Die Vorgabe 1 ist fix auf den eingestellten Wert 1 vorgegeben. Die Vorgabe 2 ist fix auf den eingestellten Wert 2 vorgegeben. Mittels digitalem Eingang kann zwischen den beiden Vorgaben umgeschaltet werden.



ESCON Studio (Kontroller-Überwachung)

## Software

Installationsprogramm: ESCON Setup

Grafische Benutzeroberfläche: ESCON Studio

- ✓ Startup-Assistent
- ✓ Regler-Tuning
- ✓ Diagnose
- ✓ Firmware-Update
- ✓ Kontroller-Überwachung
- ✓ Parameter
- ✓ Datenaufzeichnung
- ✓ Online-Hilfe

Sprache: Deutsch, Englisch, Französisch, Italienisch, Spanisch, Japanisch, Chinesisch

Betriebssystem: Windows 10, Windows 8, Windows 7, Windows XP SP3

Kommunikationsschnittstelle: USB 2.0/3.0 (Full Speed)



# ESCON Funktionalitätstabelle



ESCON 36/3 EC	ESCON Module 50/4 EC-S	ESCON Module 50/5
–	–	250 W / 750 W
97 W / 324 W	200 W / 600 W	250 W / 750 W
<b>Sensoren</b>		
–	–	Digitaler Inkremental-Encoder (2 Kanal mit oder ohne Line Driver)
–	–	DC-Tacho
–	Kein Sensor (EC-Motoren)	Kein Sensor (DC-Motoren)
Digitale Hall-Sensoren (EC-Motoren)	–	Digitale Hall-Sensoren (EC-Motoren)
<b>Betriebsmodi</b>		
Stromregler (Drehmomentregler), Drehzahlregler, Drehzahlsteller	Drehzahlregler, Drehzahlsteller	Stromregler (Drehmomentregler), Drehzahlregler, Drehzahlsteller
<b>Elektrische Auslegung</b>		
10 - 36 VDC	10 - 50 VDC	10 - 50 VDC
0.98 x V <sub>CC</sub>	0.96 x V <sub>CC</sub>	0.98 x V <sub>CC</sub>
9 A (<4 s)	12 A (<30 s)	15 A (<20 s)
2.7 A	4 A	5 A
53.6 kHz	53.6 kHz	53.6 kHz
53.6 kHz	–	53.6 kHz
5.36 kHz	5.36 kHz	5.36 kHz
95%	97%	98%
–	–	begrenzt durch die max. erlaubte Drehzahl (Motor) und die max. Ausgangsspannung (Kontroller)
150000 min <sup>-1</sup>	120000 min <sup>-1</sup>	150000 min <sup>-1</sup>
3 x 47 µH / 2.7 A	–	–
<b>Eingänge/Ausgänge</b>		
H1, H2, H3	–	H1, H2, H3
–	–	A, A\, B, B\
–	–	1 MHz (100 kHz)
1	1	1
2	2	2
2	2	2
2	2	2
12-bit, -10...+10 V, differenziell	12-bit, -10...+10 V, differenziell	12-bit, -10...+10 V, differenziell
2	2	2
12-bit, -4...+4 V, 1 mA	12-bit, -4...+4 V, 1 mA	12-bit, -4...+4 V, 1 mA
+5 VDC (IL ≤10 mA)	+5 VDC (IL ≤110 mA)	+5 VDC (IL ≤10 mA)
+5 VDC (IL ≤30 mA)	–	+5 VDC (IL ≤30 mA)
–	–	+5 VDC (IL ≤70 mA)
Betrieb: grüne LED / Fehler: rote LED	Betrieb: grüne LED / Fehler: rote LED	Betrieb: grüne LED / Fehler: rote LED
<b>Umgebungsbedingungen</b>		
-30...+45°C	-30...+45°C	-30...+45°C
+45...+78°C; Derating: -0.082 A/°C	+45...+65°C; Derating -0.200 A/°C	+45...+75°C; Derating: -0.167 A/°C
-40...+85°C	-40...+85°C	-40...+85°C
5...90%	5...90%	5...90%
<b>Masse</b>		
ca. 36 g	ca. 11 g	ca. 12 g
55.0 x 40.0 x 19.8 mm	43.2 x 31.8 x 12.7 mm	43.2 x 31.8 x 12.7 mm
für Schrauben M2.5	steckbar (Buchsenleisten RM 2.54 mm)	steckbar (Buchsenleisten RM 2.54 mm)
<b>Artikelnummern</b>		
<b>414533</b> ESCON 36/3 EC	<b>446925</b> ESCON Module 50/4 EC-S	<b>438725</b> ESCON Module 50/5
Zubehör separat bestellen, ab Seite 480	Zubehör separat bestellen, ab Seite 480	Zubehör separat bestellen, ab Seite 480