

## ND31/ND32 Servoumrichter

---

### Merkmale

---

#### Lagemesssysteme

- Anschluss eines Resolvers oder Hallsensoren für die Kommutierung
- Encodereingang für den Anschluss von digitalen Encodern, Sinusencodern mit einer Interpolation bis zu 1024 Inkrementen pro Periode oder Frequenz/Richtungsvorgabe (Schrittmotoremulation). Als Soll- und Istwertquelle verwendbar.
- Kombinierte Auswertung von Resolver und Encoder.

#### Bussysteme

- Steuerung und Konfiguration über serielle Schnittstelle mit NOVOBUS Protokoll.
- Steuerung und Konfiguration über CAN Bus Interface mit NOVOBUS Protokoll. Sollwertvorgabe über Servicekanal oder Prozessdatenkanal. Frei wählbare Konfiguration von Soll- und Istwerttelegrammen.
- Feininterpolation der Sollwerte.
- Auf Anfrage auch CAN Open möglich.

#### Weitere Schnittstellen

- 1 x Analogeingang 14 Bit.
- 1 x Analogeingang 8 Bit.
- 2 x Analogausgänge 8 Bit.
- Encoderemulation bei Rückmeldesystem Resolver mit 1-1024 Impulse/Umdrehung.

#### Regler

- Lage-, Drehzahl- oder Drehmomentregelung.
- Lage/Drehzahlregelung Zykluszeit 512  $\mu$ s.
- Stromreglerzykluszeit 104  $\mu$ s bzw. 208  $\mu$ s.

#### Sollwerte

Sollwertvorgabe frei wählbar aus verschiedenen Quellen:

- Analogeingang.
- Encodereingang für z. B. Kopplung von Achsen.
- Frequenz/Richtungsvorgabe.
- Integrierte Positioniersteuerung.
- Bahnkurventabelle mit Override.
- Kurvenscheibenfunktion.