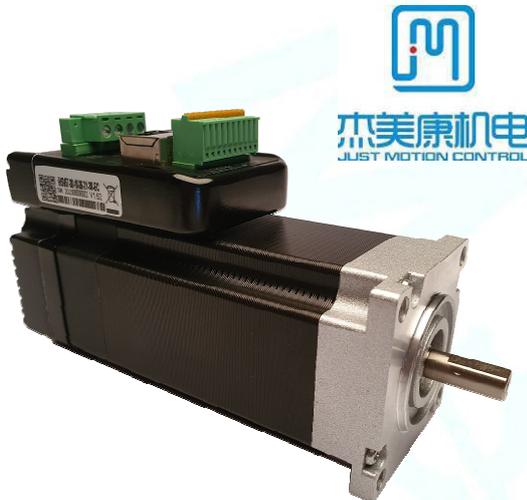


## iHSV57-XX-EC

Integrierte AC Servo Motoren  
mit EtherCAT Schnittstelle

## 1. Merkmale:

- Hohe Positionsgenauigkeit
- Hohes Drehmoment
- Kostengünstige Servomotor Lösung
- Ruhiger und sehr leiser Motorlauf
- Kompakte Größe
- Unterstützung des Standard EtherCAT Protokolls
- Unterstützung des Standardprotokolls CIA402
- Eingebaute Beschleunigungs- und Verzögerungskontrolle zur Verbesserung der Laufruhe beim Anfahren und Anhalten
- Integrierte CW-, CCW- und HW-Signaleingänge (5 V ~ 24 V) für Grenzwerte und Null-Referenz
- Alarm und In-position Ausgangssignal
- Eingebauter Bremsen Versorgungskreis
- RJ45-Standard-Netzwerkanschluss, die Slave-Stationen können über ein Twisted Pair Netzwerkkabel angeschlossen werden
- Hohe Kompatibilität, kann mit gängigen Marken SPS-Steuerungen kommunizieren, wie z. B.: Beckhoff, Omron, Panasonic, Keyence, Inovance, etc.

## 2. Beschreibung:

Der iHSV-XX-EC ist ein integrierter EtherCAT AC-Servomotor. Er verwendet das Standard-CoE-Kommunikationsprotokoll und verfügt über ein integriertes CIA402-Bewegungssteuerungsprotokoll für die Zyklussynchronisationsposition (CSP), die Zyklussynchronisationsgeschwindigkeit (CSV) und das Zyklussynchronisationsdrehmoment (CST), die Konturposition (PP), die Konturgeschwindigkeit (PV), das Konturdrehmoment (PT) und den Referenzfahrtmodus (HM). Durch den optimierten PID-Regelalgorithmus wird eine vollständige digitale Regelung von Position, Geschwindigkeit und Drehmoment erreicht. Verglichen mit der Kombination aus herkömmlichem Servotreiber und Servomotor sind die Kosten geringer, die Installation ist bequemer, die Vibrationen des Motors werden erheblich reduziert und die Hochgeschwindigkeitsleistung des Motors wird verbessert. 3 digitale Signaleingänge für Referenz, positives und negatives Limit, sowie Sensor Funktion und 2 digitalen Signal-Ausgängen für In-Position-Signal und Alarm-Signal.

## 3. Anwendungen:

Die iHSV57-XX-EC können in verschiedenen Anwendungen eingesetzt werden, wie z. B. Laserschneidmaschinen, Lasermarkierern, hochpräzisen XY-Tischen, Etikettier Maschinen, CNC-Fräsmaschinen usw. Aufgrund der einzigartigen Eigenschaften sind die iHSV57-XX-EC die ideale Wahl für Anwendungen, die sanften Motorlauf bei niedrigen Geschwindigkeiten, hohes Drehmoment auch bei höheren Drehzahlen und kleinen Einbauraum erfordern.

## 4. Bezeichnung:

iHSV - 57 - 30 - 10 - 36 - XX - XX - EC

1	2	3	4	5	6	7	8
---	---	---	---	---	---	---	---

1. Integrierter Servomotor
2. Motor Rahmengröße: 57 mm
3. Motordrehzahl (Einheit:  $\times 100 \text{ min}^{-1}$ )  $10 \triangleq 1000 \text{ min}^{-1}$ ,  $20 \triangleq 2000 \text{ min}^{-1}$ ,  $30 \triangleq 3000 \text{ min}^{-1}$
4. Ausgangsleistung (Einheit:  $\times 10 \text{ W}$ )  $14 \triangleq 140 \text{ W}$ ;  $18 \triangleq 180 \text{ W}$
5. Nennspannung:  $24 \triangleq 24 \text{ V}$ ,  $36 \triangleq 36 \text{ V}$ ,  $48 \triangleq 48 \text{ V}$
6. Wellenlänge: keine Zahl = 33 mm, 30 = 30 mm, 21 = 21 mm
7. Zentrierdurchmesser: keine Zahl = 25.4 mm, 38 = 38.1 mm
8. Ansteuerung: EC  $\triangleq$  EtherCAT

# iHSV57-XX-EC

## Integrierte AC Servo Motoren mit EtherCAT Schnittstelle

### 5. Elektrische Spezifikation:

Parameter	Min	Typisch	Max	Einheit
Eingangsspannung	20	36	50	VDC
Kommunikationsart	EtherCAT Protokoll			
Maximale Kommunikationsdistanz	100			m
Maximal unterstützte Slave-Stationenanzahl	65535			
Schutzart	I <sup>2</sup> t Grenzlasterintegral 300% 3 sek.			

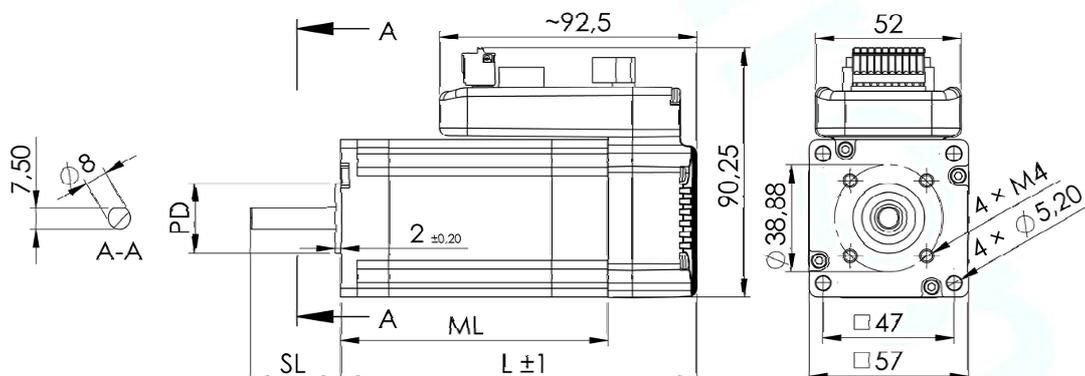
### 6. Motor Spezifikation:

Name:	iHSV57-30-14-XX-EC	iHSV57-30-18-XX-EC		Einheit
Nennleistung	140	180		W
Nenndrehmoment	0.44	0.57		N·m
Nenndrehzahl	3000	3000		min <sup>-1</sup>
Maximaldrehzahl	3000	3000		min <sup>-1</sup>
Nennspannung	36	36		V
Nennstrom	5.4	7.5		A
Gewicht	1.3	1.6		kg

### 7. Umgebung:

Kühlung	Natürliche Kühlung oder Zwangskühlung	
Arbeitsumgebung	Umfeld	Öl, Staub und korrosive Gase vermeiden
	Arbeitstemperatur	0°C – 70°C
	Luftfeuchtigkeit	40 %RH – 90 %RH
	Temperatur	max. 70°C
Lagertemperatur	-20°C – 80°C	

### 8. Mechanische Spezifikation:



Name:	Motorlänge ML	Gesamtlänge L	Wellenlänge SL	Zentrierdurchmesser PD
iHSV57-30-14-36-EC	96 mm	128 mm	33 ± 0.5 mm	25,4 mm
iHSV57-30-18-36-EC	116 mm	148 mm	33 ± 0.5 mm	25,4 mm

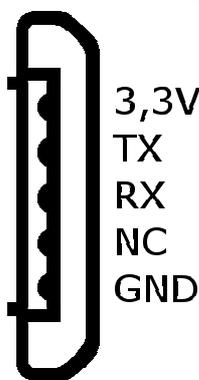
## iHSV57-XX-EC

Integrierte AC Servo Motoren  
mit EtherCAT Schnittstelle

## 9. Stecker und Pinbelegung

Die iHSV57-XX-EC verfügen über fünf Anschlüsse:

- einen für die Spannungsversorgung
- einen für Kotrollsignale
- einen Mikro-USB (CN6) für die RS232-Kommunikation
- zwei RJ45-Anschlüsse (CN4, CN5) für die EtherCAT-Kommunikation.

Stromanschlußstecker			
Pin	Name	Beschreibung	
1	DC+	Spannungsversorgung 20 – 36 V DC wird empfohlen, um Raum für Spannungsschwankungen und Rückströme (back-EMF) während der Verzögerung des Motors zu lassen.	
2	GND		
3	BK+	Eingangsspannung 24V für Bremse bei Modellen mit SC in der Typenbezeichnung, nicht notwendig bei Motoren ohne Bremse.	
4	BK-		
Kontrollsignalanschluß			
Pin	Name	I/O	Beschreibung
1	COM	I	Public End
2	CW-	I	Clockwise Limit -
3	HW+	I	Mechanical Origin Limit +
4	CCW+	I	Counterclockwise Limit –
5	DI3	I	Sensor Input 1
6	DI4	I	Sensor Input 2
7	DO0+	O	Alarm Output 1
8	DO0-	O	
9	DO1+	O	In Position Output
10	DO1-	O	
RS232 Kommunikationsanschluß – CN6			
Pin	Name	schematisch	
1	VCC		
2	TX		
3	RX		
4	NC		
5	GND		

Derzeit ist die RS232-Kommunikationsschnittstelle für alle JMC-Treiber eine Mikro-USB-Schnittstelle, einschließlich eines speziellen Kabels für den HISU-Handheld-Debugger und eines speziellen Kabels für die RS232-Kommunikation mit dem Host-Computer. Die obige Abbildung zeigt die Schnittstellendefinition der dedizierten RS232-Kommunikationsleitung des Treibers.

# iHSV57-XX-EC

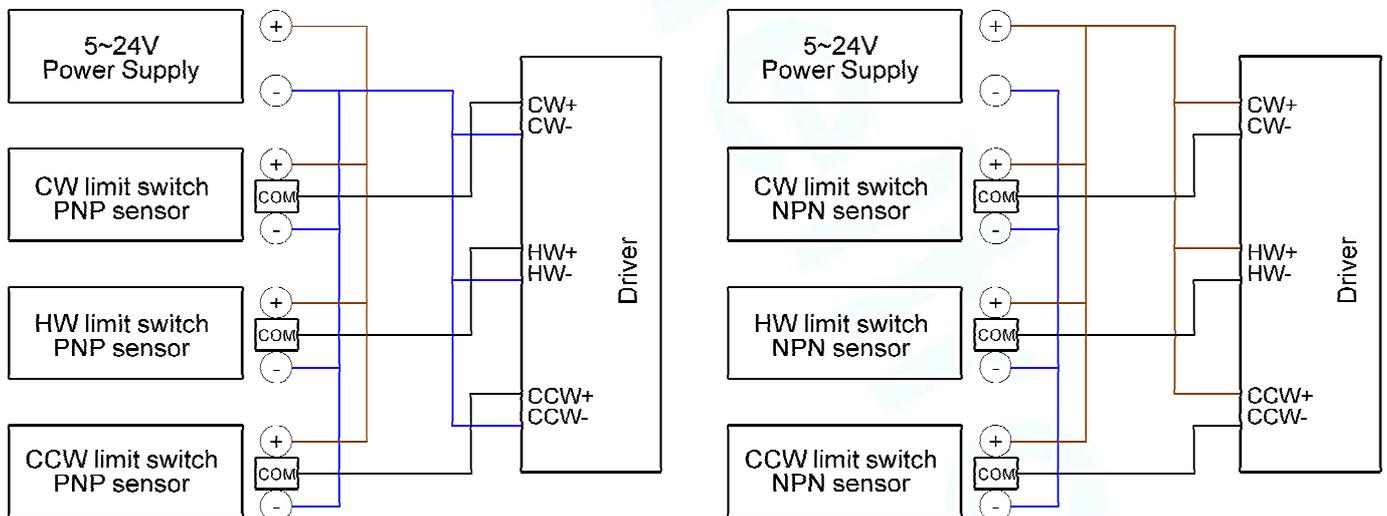
## Integrierte AC Servo Motoren mit EtherCAT Schnittstelle

EtherCAT Kommunikationsanschluß – CN4, CN5			
Pins	Name	Beschreibung	schematisch
1, 9	E_TX+	EtherCAT positiver Datensendekontakt	
2, 10	E_TX-	EtherCAT negativer Datensendekontakt	
3, 11	E_RX+	EtherCAT positiver Datenempfangskontakt	
4, 12	-	-	
5, 13	-	-	
6, 14	E_RX-	EtherCAT negativer Datenempfangskontakt	
7, 15	-	-	
8, 16	-	-	
Gehäuse	Schirmung		
Hinweis:	LED 1, grün, ist an: „In Betrieb“ LED 2, gelb, ist an: „Daten Ausgang“ LED 3, grün, ist an: „ In Betrieb“ LED 4, gelb, ist an: „Daten Eingang“		

### 12. Feintuning

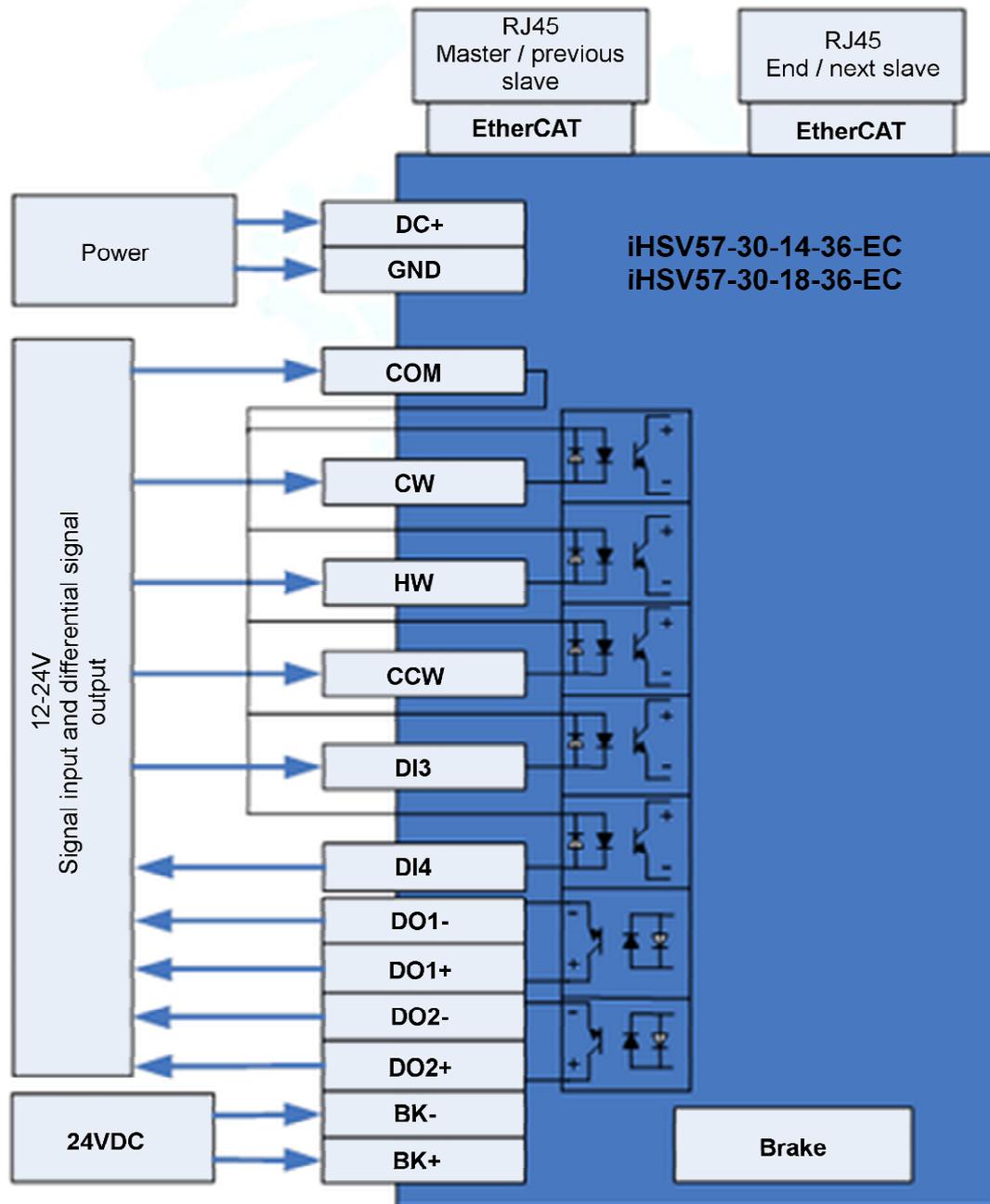
Bereits ab Werk sind Standard-Parameter gesetzt. Diese Standardparameterwerte sind optimiert und für die meisten industriellen Anwendungen passend. In den meisten Fällen ist es nicht notwendig sie zu ändern. Wenn Sie jedoch die Leistung für Ihren Einsatz optimieren möchten, kann die Software verwendet werden, mit der diese Parameter justiert werden können.

### 13. Typische Anschlussarten:



iHSV57-XX-EC

Integrierte AC Servo Motoren  
mit EtherCAT Schnittstelle



# iHSV57-XX-EC

## Integrierte AC Servo Motoren mit EtherCAT Schnittstelle

### 15. Leistungskurven

