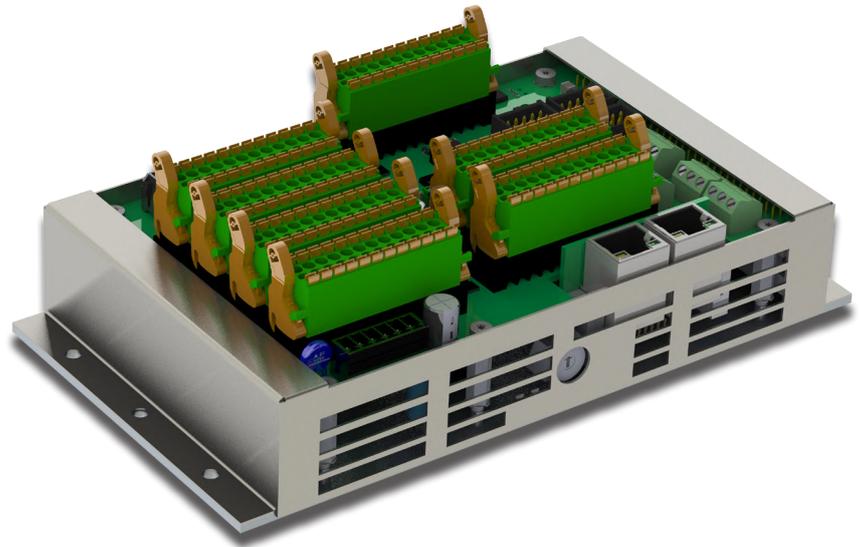


GIN-MAX4x4

Compact-Motion-Board



- ➔ Bis 32 kHz Regelfrequenz
- ➔ Diverse analoge und digitale I/Os
- ➔ Vollwertiger GinLink-Master bei Option PRO

Facts	
Motorspannung	24 bis 48 V _{DC} , 60 V _{MAX}
Motorstrom pro Achse	Single-Mode: 2.5 A _{RMS} , 5 A _{RMS peak} Dual-Mode: 5 A _{RMS} , 10 A _{RMS peak}
Regelfrequenz	Bis 32 kHz
Motortypen	PM-Synchron, Schritt, Linear, DC
Messsystem-Beispiele	2 × SinCos / Digital-Inkremental 2 × EnDat 2.2 / BiSS-C / Digital-Inkremental
Digitale I/Os	24 × digitale Eingänge 24 V 16 × digitale Ausgänge 24 V / 2 A
PWM	3 × Ausgänge 2.5 A
Pulsatoren	2 × hochauflösende Ausgänge
Analoge I/Os	14 × analoge Eingänge 4 × analoge Ausgänge
Geschwindigkeitsfilter	Luenberger-Beobachter
Stromfilter pro Achse	4 × Low-Pass / Notch
Schnittstellen	GinLink-Slave / GinLink-Master * Gigabit-Ethernet RS232
Prozessor	ARM Cortex A9 Single-Core 800 MHz / ARM Cortex A9 Dual-Core 800 MHz *
Persistenter Speicher	8 MByte Flash 512 KB NVRAM *
Betriebssystem	Indel-Realtime-OS (INOS)
Abmessungen	42 × 182 × 102 mm (h × b × t)

* Bei Option PRO

Die kompakte Bauform des GIN-MAX4x4 Motion-Boards, welches aus einem Motion- und einem Distributionsboard besteht, ermöglicht Maschinen-Konstruktionen auf engstem Raum. Bis zu vier Achsen können koordiniert angesteuert werden. Dabei werden alle konventionellen Motor- und Gebersysteme unterstützt. Bei Bedarf können zwei Motoren-Endstufen parallelgeschaltet werden, um die Ausgangsleistung zu verdoppeln.

Zusätzlich zu den Motoren können eine Vielzahl an analogen und digitalen Peripherien, wie Dispenser, Magnetventile, PT100-Temperaturfühler und Taster angeschlossen werden. Weiter stehen drei PWM-Ausgänge zur Verfügung, welche für beliebige ohmsche und induktive Lasten wie z.B. die Beleuchtung von Kamera-Systemen benutzt werden können.

Das GIN-MAX4x4 Board ist auch als PRO-Variante erhältlich, welche über eine Dual-Core-CPU und GinLink-Master-Funktionalität verfügt. Durch den zusätzlichen CPU-Core ist es möglich, die komplette Maschinensteuerung auf dem Motion-Board zu realisieren.