

Mercury Step Schrittmotor-Controllermodul

Für modulares Controllersystem C-885 PIMotionMaster



C-663.12C885

- Hohe Mikroschrittauflösung
- Schneller Motorlauf (Ausgangsspannung 48 V, auch bei niedrigerer Betriebsspannung)
- Geregelter Betrieb von 2-Phasen-Schrittmotoren
- Unterstützung externer Sensoren
- ID-Chip-Erkennung für schnelle Inbetriebnahme

Mercury Step Controllermodul für 2-Phasen-Schrittmotoren

1 Achse. Mikroschrittauflösung: 1/2048 Vollschritt. Geregelter Betrieb. Punkt-zu-Punkt-Bewegung, trapezförmiges Geschwindigkeitsprofil. Schneller Motorlauf, auch bei niedriger Betriebsspannung.

Umfangreiche Funktionalität

Leistungsfähige Makroprogrammiersprache. Nichtflüchtiger Makrospeicher u. a. für Stand-Alone-Betrieb mit Autostart-Makro. Datenrekorder. ID-Chip für schnelle Inbetriebnahme. Parameteränderung im Betrieb. Umfangreiche Softwareunterstützung, z. B. für LabVIEW, dynamische Bibliotheken für Windows und Linux.

Schnittstellen

Differenzielle Signalübertragung für digitale (A/B) Encodersignale. Eingänge für TTL-Signale für End- und Referenzschalter. Eingang für RS-422-Signale für Indexschalter. I/O-Leitungen (analog / digital) für Automatisierung.

Plug-and-Play Installation im C-885 PIMotionMaster

Kann in jedem freien Einschub platziert werden. Automatische Erkennung und externe Kommunikation (USB, Ethernet) durch das Rechen- und Schnittstellenmodul des C-885. Erweiterbar um optionale digitale Ein- und Ausgänge. Stromversorgung über das Netzteil des C-885.

Spezifikationen

C-663.12C885	
Funktion	Mercury Step Schrittmotor-Controllermodul, für C-885 PIMotionMaster modulares Mehrachs-Controllersystem
Antriebsarten	2-Phasen-Schrittmotor
Achsen	1
Unterstützte Funktionen	Startup-Makro; Datenrekorder zur Aufnahme von Betriebsgrößen wie Geschwindigkeit, Position oder Positionsfehler; interne Sicherheitsschaltung: Watchdog Timer; ID-Chip-Erkennung (für künftige Verwendung)
Bewegung und Regler	
Reglertyp	PID, Parameteränderung im laufenden Betrieb
Dynamikprofil	Trapezförmiges Geschwindigkeitsprofil, Punkt-zu-Punkt-Bewegung
Mikroschrittauflösung	1/2048 Vollschritt
Encodereingang	A/B-Quadratur, TTL, RS-422; 60 MHz
Endschalter	2 × TTL, programmierbar
Referenzschalter	1 × TTL, programmierbar
Indexschalter	1 × RS-422 für Indexpuls
Blockierererkennung	Automatischer Motorstopp bei Überschreitung eines programmierbaren Positionsfehlers (nur in Verbindung mit Sensor)
Elektrische Eigenschaften	
Max. Ausgangsspannung	0 bis 48 V (bei geringerer Betriebsspannung durch Spannungswandler) für direkte Ansteuerung von Schrittmotoren
Max. Ausgangsleistung	60 W
Dauerausgangsleistung	48 W
Leistungsaufnahme Vollast	48 W (max.)
Leistungsaufnahme Leerlauf	3 W
Strombegrenzung pro Motorphase	2,5 A
Schnittstellen und Bedienung	
Kommunikations-Schnittstellen	USB oder Ethernet, über Digitales Rechen- und Schnittstellenmodul C-885.M1 / C-885.M2
Motor-/Sensoranschluss	HD D-Sub 26 (w)
I/O-Leitungen	Optional mit C-885.iD Digitales Interfacemodul für PIMotionMaster: 4 analoge/digitale Eingänge (0 bis 5V/TTL), 4 digitale Ausgänge (TTL)
Befehlssatz	PI General Command Set (GCS)
Bedienersoftware	PIMikroMove®
Schnittstellen zur Anwendungsprogrammierung	API für C / C++ / C# / VB.NET / MATLAB / python, Treiber für LabVIEW
Umgebung	
Betriebsspannung	24 V DC oder 48 V DC, Versorgung über C-885
Betriebstemperaturbereich	5 bis 50 °C (Temperaturschutz schaltet bei zu hohen Temperaturen ab)
Masse	132 g
Abmessungen	186,42 mm × 128,4 mm (3 HE) × 19,98 mm (4 TE)

Bestellinformationen

C-663.12C885

Mercury Step Schrittmotor-Controllermodul, 1 Achse, HD D-Sub 26, für PIMotionMaster, 1 Achse, geregelter und unregelter Betrieb, Unterstützung externer Sensoren