

DC-Motor-Controllermodul für C-885 PIMotionMaster

Für DC-Motoren und bürstenlose DC-Motoren, 2 Achsen



C-863.20C885

- Hochgeschwindigkeits-Encodereingang bis 60 MHz
- PID-Regler, Parameteränderung im Betrieb
- Leistungsfähige Makroprogrammiersprache, u.a. für Stand-Alone-Betrieb
- Datenrekorder
- Nichtflüchtiger EEPROM für Makros und Parameter
- Umfangreiche Software-Unterstützung

Digitaler Motion-Controller für DC-Servomotoren

2 Achsen. Bewegungssteuerung von PI Positioniersystemen mit DC-Motoren: Direkte Motorsteuerung; PWM-Ansteuerung für schnelle PI-Stelltische mit integrierten ActiveDrive-Verstärkern oder mit bürstenlosen Motoren und integrierter Blockkommutierung. PID-Regler. Unterstützt Motorbremse.

Umfangreiche Funktionalität, Softwareunterstützung

Leistungsfähige Makroprogrammiersprache. Nichtflüchtiger Makrospeicher u. a. für Stand-Alone-Betrieb mit Autostart-Makro. Datenrekorder. PID-Regler, Parameteränderung im Betrieb. Umfangreiche Softwareunterstützung, z. B. für LabVIEW, C, C++, MATLAB, Python. Bedienersoftware PIMikroMove®.

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-863.20C885
Funktion	DC-Motorsteuerung, servogeregelt, für C-885 PIMotionMaster modulares Mehrachs-Controllersystem
Achsen	2
Unterstützte Funktionen	Punkt-zu-Punkt-Bewegung. Startup-Makro. Datenrekorder zur Aufnahme von Betriebsgrößen wie Motorspannung, Geschwindigkeit, Position oder Positionsfehler. Interne Sicherheitsschaltung: Watchdog Timer.

Bewegung und Regler	C-863.20C885
Reglertyp	PID-Regler, Parameteränderung im Betrieb
Servozykluszeit	50 µs
Profilgenerator	Trapezförmiges Geschwindigkeitsprofil
Encodereingang	A/B-Quadratur TTL-Pegel, einseitig geerdet oder differenziell gem. RS-422; 60 MHz
Blockiererkennung	Automatischer Motorstopp bei Überschreitung eines programmierbaren Positionsfehlers
Endschalter pro Kanal	2 × TTL (Polarität programmierbar)
Referenzschalter pro Kanal	1 × TTL
Motorbremse pro Kanal	1 × TTL, per Software schaltbar

Elektrische Eigenschaften	C-863.20C885
Ausgangsspannung	0 bis 24 VDC
Strombegrenzung pro Kanal	3 A

Schnittstellen und Bedienung	C-863.20C885
Kommunikations-Schnittstellen	USB oder Ethernet, über Digitales Rechen- und Schnittstellenmodul C-885.M1 / C-885.M2
Motor- und Sensoranschluss	2x D-Sub 15 (f)
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	C-863.20C885
Betriebsspannung	24 V DC, Versorgung über C-885
Max. Stromaufnahme	6 A
Betriebstemperaturbereich	10 bis 40 °C
Masse	132 g
Abmessungen	186,42 mm × 128,4 mm (3 HE) × 19,98 mm (4 TE)

Bestellinformationen

C-863.20C885

Motion-Controller-Modul für DC-Motoren, 2 Achsen, für PIMotionMaster, PID-Regler