

Drivers Série DRCS pour moteurs Pas à Pas

Drivers taille unique, entièrement digital



Les drivers Série DRCS, compacts et optimisés dans un format unique, ont été spécialement configurés pour les moteurs Pas à Pas Camozzi petites et moyennes tailles. Ils sont capables de contrôler des moteurs Pas à Pas avec deux phases et une alimentation micro pas. Ils sont capables de calculer la fréquence normale de résonance du moteur et d'optimiser son pilotage. L'utilisation de la technique de micro pas (jusqu'à 1/16 de pas) rend possible le pilotage d'un courant presque sinusoïdale tout en réduisant considérablement la résonance naturelle du moteur lui-même. La possibilité de 8 entrées autorise le réalisation d'une table de 256 commandes, pour lesquelles il est possible de régler la position, la vitesse, l'accélération et la décélération.

Chaque commande peut-être absolue ou relative. De plus, il est possible de contrôler le pilotage en fréquence en utilisant les commandes de pas et de direction. La fréquence définit la vitesse alors que, le nombre de pas définit la position. Les drivers Série DRCS sont équipés du protocole de terrain CANopen CiA301 et CiA402 au moyen desquels il est possible d'exécuter des commandes pour le contrôle de mouvement et l'intégration pour la surveillance de l'état du driver. Pour configurer le driver des connexions câblés (USB 2.0) ou sans fil (selon standards Bluetooth; BL-BLE) sont utilisables. Grâce à un système innovant qui reprend les avantages de la technologie NFC, il est possible d'extraire des données de production et de statistiques sur l'utilisation du driver du fait que, ces paramètres deviennent essentiel dans l'approche de l'industrie 4.0.

- » Pilote entièrement digital
- » Fonction PLC programmable par le programme de configuration Camozzi QSet
- » Retour au moyen d'un codeur incrémental
- » Système NFC intégré
- » Auto-compensation des erreurs
- » 256 positions programmables (contrôle de la vitesse et de la position)
- » Configuration filaire au moyen de USB 2.0 et configuration sans fil au moyen du protocole bluetooth BL-BLE
- » Peut-être contrôlé en fréquence (pas et direction), digital I/O et protocole bus de terrain CANopen

CARACTERISTIQUES GENERALES

TENSION D'ALIMENTATION	
Logique	18 ÷ 32 VDC
Puissance	24 ÷ 60 VDC
INTENSITE	
Intensité	0.1 ÷ 5 A
Courant de maintien	Réduction automatique du courant de maintien avec le moteur en mode stop. Cette fonction peut être réglée selon le courant de maintien ou son délai
AMBIANCE	
Température de fonctionnement	0 ÷ 40°C (jusqu'à 55° avec ventilation forcée)
Température de stockage	-20°C ÷ 70°C
Humidité	0 ÷ 90%
Altitude	< 1000 mètres
Vibrations	1G (10 à 500 Hz)
Protection	Surtension, tension mini, surchauffe, court-circuit ou mise à la terre du moteur
Méthode de contrôle	4 états PWM 20kHz
Type d'amplification	Double pont en H, 4 quadrants
Codeur de contrôle de position	100 à 5000 impulsions différentielles / révolutions
I/O DIGITALES	
Contrôle du signal d'entrée	12 opto-isolées 24 VDC
Contrôle du signal de sortie	6 opto-isolées
Contrôle de l'impulsion d'entrée	Entrée pas et fréquence maxi de direction 10kHz
Contrôle signal de sortie	Frein électromécanique courant max 1A
INTERFACE DE COMMUNICATION	
USB	USB 2.0
Bluetooth	BL et standard BLE
RFID	avec dispositif NFC
CANopen	CiA 301 et CiA 402 (mode de position interpolé)
Emulation micro-pas	Haute résolution au moyen du micro pas et synchronisation détaillée. Réduction des oscillations et vibrations de résonance.
Anti-Resonance	Activation du système d'oscillation de manière à réduire les vibrations et obtenir un mouvement doux, un contrôle de la vitesse, et une réduction du temps d'oscillation.
Etat LED	Led verte : prêt
Configuration	Digitale grâce au logiciel de configuration Camozzi QSet
Méthodes de contrôle	Entrées digitales Fréquence CANopen
MEMOIRE	
Mémoire données de rétention	Flash
Configuration mémoire de secours des données	E ² prom
Poids	0.46 kg

CODIFICATION

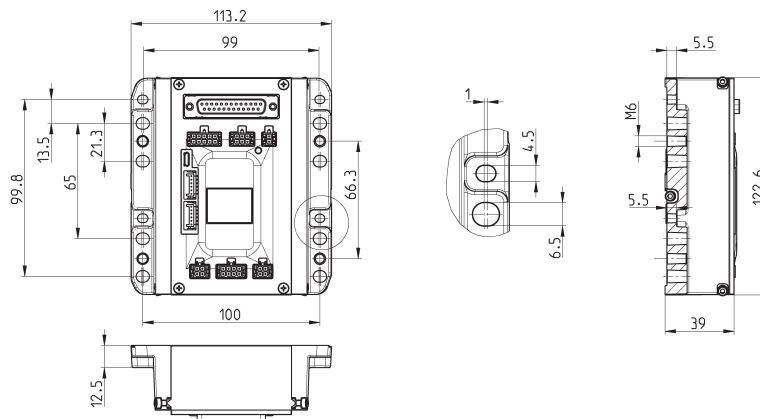
DRCS	-	A05	-	8	-	D	-	0	-	A
-------------	----------	------------	----------	----------	----------	----------	----------	----------	----------	----------

DRCS	SERIE
A05	TAILLE A LA VALEUR DE COURANT MAX : A05 = 5 A
8	ALIMENTATION : 8 = 48 V DC
D	COMMUNICATION: D = I/O digitales et fréquence d'impulsion C = CANopen, I/O digitales et fréquence d'impulsion
0	RETOUR: 0 = Retour
A	VERSIONS: A = standard B = Bluetooth BL-BLE

DRIVERS POUR MOTEURS PAS À PAS SÉRIE DRCS

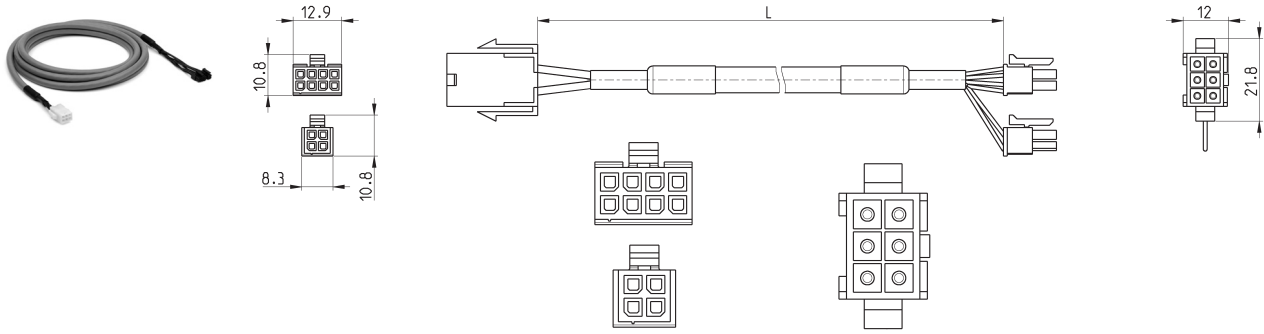
Driver Série DRCS

Pour moteurs Camozzi Pas à Pas



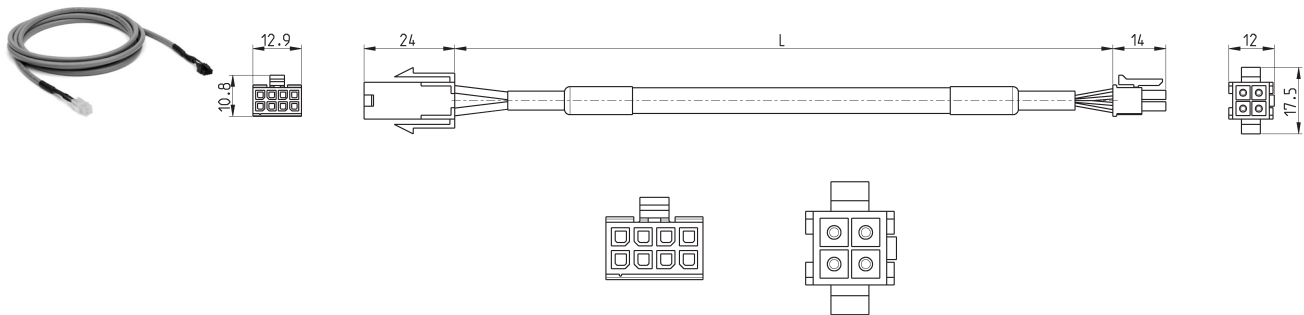
Mod.	Courant max	Alimentation	Communication	Variantes
DRCS-A05-8-D-0-A	7 A	24 V DC 24 ÷ 48 V DC	I/O digitales et fréquence d'impulsions	standard
DRCS-A05-8-C-0-A	7 A	24 V DC 24 ÷ 48 V DC	CANopen, I/O digitales et fréquence d'impulsions	standard
DRCS-A05-8-D-0-B	7 A	24 V DC 24 ÷ 48 V DC	I/O digitales et fréquence d'impulsions	WLAN BL-BLE
DRCS-A05-8-C-0-B	7 A	24 V DC 24 ÷ 48 V DC	CANopen, I/O digitales et fréquence d'impulsions	WLAN BL-BLE

Câble pour drivers avec frein Série DRCS



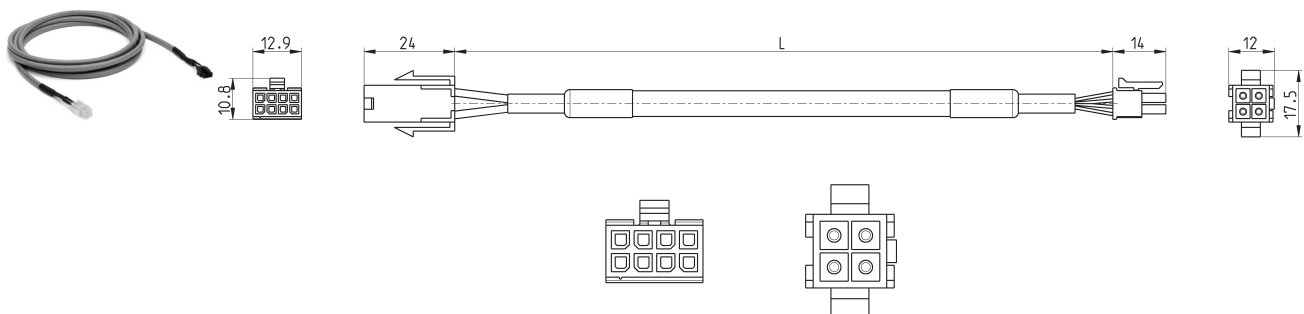
Mod.	Moteur	Frein	Pôles	L = câble (m)
EC-210A22-B300	Stepper	X	6	3
EC-210A22-B500	Stepper	X	6	5
EC-210A22-BA00	Stepper	X	6	10

Câble pour drivers sans frein Série DRCS



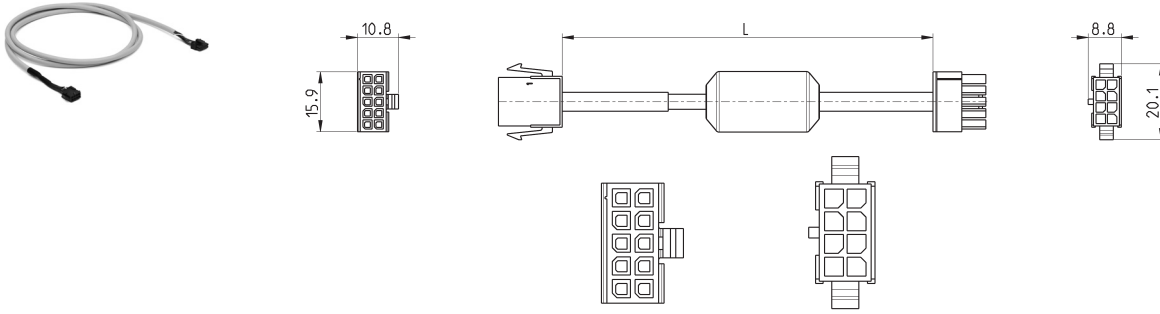
Mod.	Moteur	Frein	Pôles	L = câble (m)
EC-200A22-B300	Stepper	-	4	3
EC-200A22-B500	Stepper	-	4	5
EC-200A22-BA00	Stepper	-	4	10

Câble pour drivers sans frein Série DRCS (seulement Nema 34)



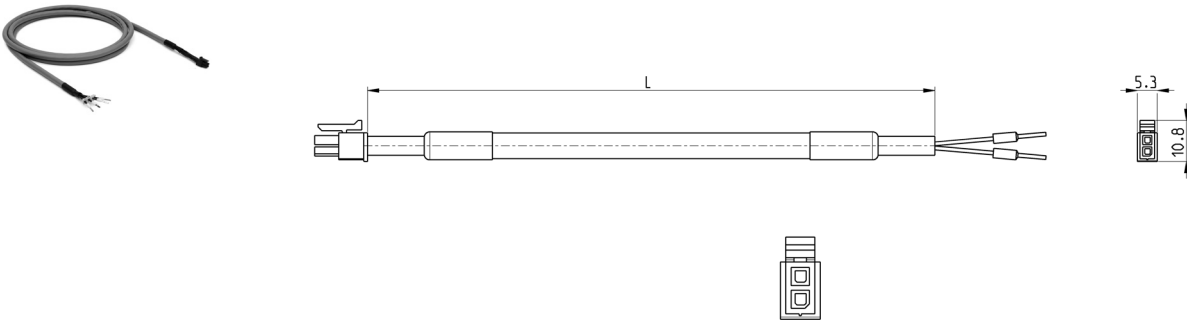
Mod.	Moteur	Frein	Pôles	L = câble (m)
EC-200522-B300	Stepper	-	5	3
EC-200522-B500	Stepper	-	5	5
EC-200522-BA00	Stepper	-	5	10

Câble codeur pour drivers Série DRCS



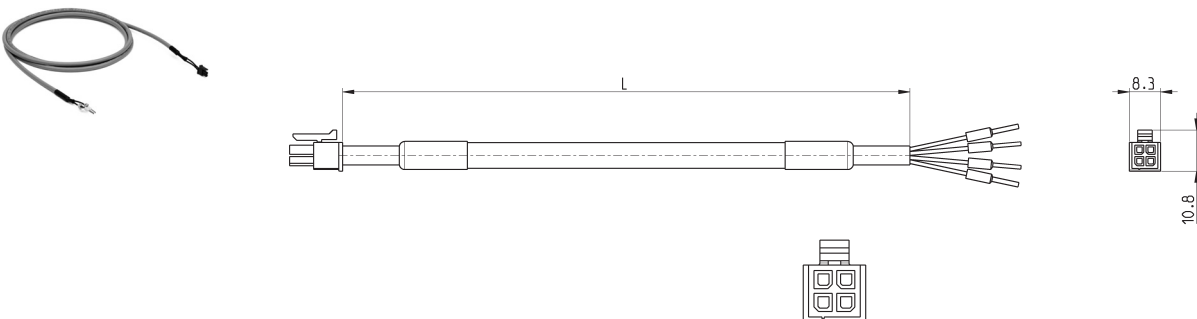
Mod.	Moteur	Frein	Pôles	L = câble (m)
EC-220A22-B300	Stepper	-	8	3
EC-220A22-B500	Stepper	-	8	5
EC-220A22-BA00	Stepper	-	8	10

Câble pour alimentation logique drivers Série DRCS



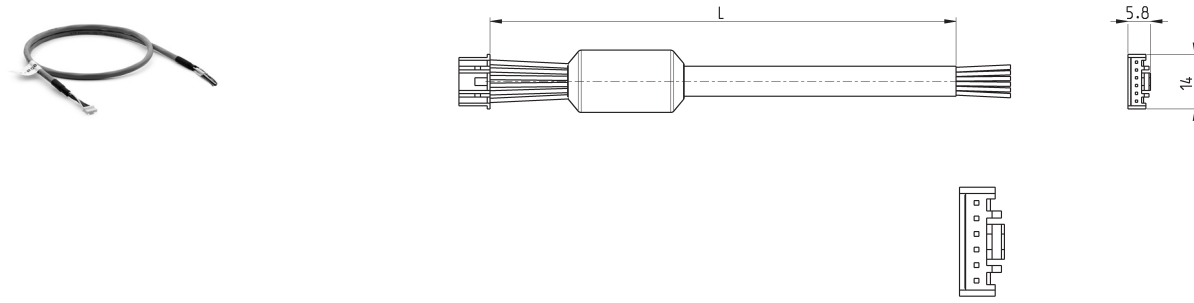
Mod.	Moteur	Frein	Pôles	L = câble (m)
EC-140222-A200	-	-	2	2

Câble pour alimentation puissance drivers Série DRCS



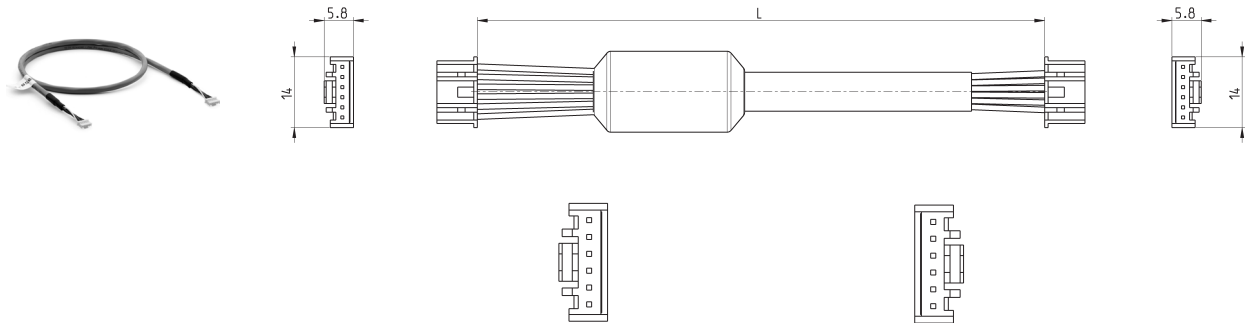
Mod.	Moteur	Frein	Pôles	L = câble (m)
EC-230422-A200	-	-	4	2

Câble CANopen pour drivers Série DRCS



Mod.	Moteur	Frein	Pôles	L = câble (m)
EC-050522-A100	-	-	6	1
EC-050522-A300	-	-	6	3
EC-050522-A500	-	-	6	5

Câble CANopen pour drivers Série DRCS



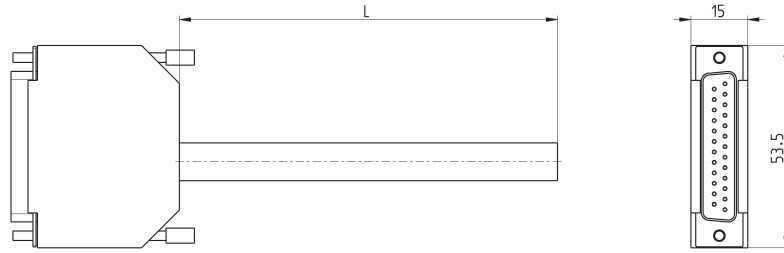
Mod.	Moteur	Frein	Pôles	L = câble (m)
EC-0130422-A030	-	-	6	0.3

Résistance de terminaison CAN pour les variateurs de la série DRCS



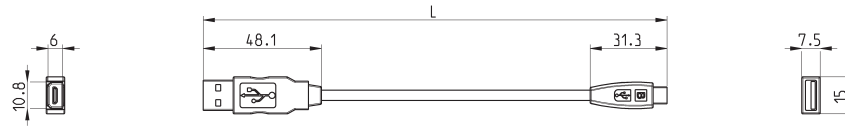
Mod.	Moteur	Frein	Pôles	L = câble (m)
EC-060623	-	-	6	-

Câble multipôles 25 broches mâle



Mod.	Moteur	Frein	Pôles	L = câble (m)
G2W-1	-	-	25	1
G2W-3	-	-	25	3

Câble USB vers Micro USB Mod. G11W-G12W-2



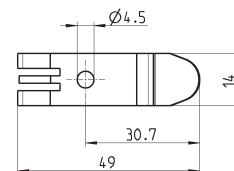
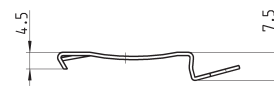
Mod.	description	connexions	gaine ext.	lg câble "L" (m)
G11W-G12W-2	Câble noir protégé	USB vers Micro USB	PVC	2

Etriers de fixation pour rail DIN



DIN EN 50022 (7,5 x 35 mm - épaisseur 1 mm)

Complet avec :
2 étriers
2 vis M4x6 UNI 5931



Mod.
PCF-E520