SMB SERVO SÜRÜCÜ | SMB SD-LP-04-DX-X

- Yüksek hassasiyetli kontrol
- Otomatik kontrol ayarlama işlevi

- Parametre ayarları için grafik arayüzü
- Akım,hız ve pozisyon modunda çalışabilme

SMB servo sürücü sistemleri farklı müşterilerin çeşitli uygulama tezgahlarının gereksinimleri için geliştirilmiş, her yerde bulunan entegre bir servo sistemidir. Ayrıca kazanç ayarlaması, düzgün motor çalışması ve yazılım analizi / izleme işlevi dahil SMB serisinin diğer özellikleri, çok çeşitli endüstriyel otomasyon uygulamaları için yüksek hızlı ve yüksek hassasiyetli hareket kontrolü sağlar.

TEKNİK ÖZELLİKLER		SMB SD-LP-04-DX-X
Güç	Güç (W)	400
	Faz/Gerilim	Tek / Üç faz 200 ~ 230 Vac, -15% ~ 10%
	Giriş Akımı(Arms)	Üç faz --> 2,2 Tek faz -->4,4
	Kontrol Giriş Gerilimi (Vac)	200 ~ 230
	Sürekli Çıkış Akımı (Arms)	2,6
	Çıkış Gerilimi (Vrms)	0 - 110
	Maks. Çıkış Akımı (Arms)	7,8
	Aşırı Yüklenme (%)	300 (5s)
	24V Giriş	Harici
Fren	Dahili Direnç (Ω)	40 (60 W)
Pozisyon Kontrol Modu	Pozisyon Komut Tipi	Pulse & Direction , AB Mode
	Maks. Girişi Frekansı	500 Kbps (Line Driver), 250 Kbps (Open Collector)
	Elektronik Dişli	Elektronik Dişli desteklenmektedir.
	Geri Besleme Kompanzasyonu (%)	0-100
	Filtre	Alçak Geçiren Filtre
Hız Kontrol Modu	Hız Komut Tipi	Analog Hız Komutu (± 10V), Dahili Hız Komutu
	Hız Kontrol Aralığı	1:5000 rpm
	Filtre	Alçak Geçiren Filtre ve S-Curve Filtre
	Hız Hassasiyeti	0 ila %100 yük dalgalanmalarında %0,1 (mutlak enkoder)'den az ± 10W güç dalgalanmasında %0,1 (mutlak enkoder)'den az 0 ° C ila 50 ° C ortam sıcaklığında dalgalanma %0,1 (mutlak enkoder)'den az
	Tork Limiti	Parametre ayarı üzerinden veya analog giriş
Tork Kontrol Modu	Tork Kontrol Komut Tipi	Analog Tork Komutu (± 10V), Dahili Tork Komutu
	Filtre	Alçak Geçiren Filtre
	Hız Limiti	Parametre ayarı üzerinden veya analog giriş
Kontrol & Haberleşme	Kontrol Metodu	Vektör Kontrol
	f_e / (Elektriksel Frekans)	0 - 250 Hz
	Enkoder Çözünürlüğü	13 bit Artırımlı / 17-21bit Mutlak BiSS Enkoder
	Haberleşme	RS-232 / RS-485 (MODBUS RTU), USB, CANopen, EtherCAT
Dijital Girişler	8	Servo Aktif, Alarm Sıfırla, Ters Kontrol Komut Girişi, Etkin Tork Sınırı, Etkin Hız Sınırı, Acil Durdur, Ters Kısıtlama Limiti, İleri Kısıtlama Limiti, İleri JOG Giriş (JOGU), Geri JOG Giriş (JOGD), Hız komutu seçimi 0, Hız komutu seçimi 1, Tork komutu seçimi 0, Sıfır hız kontrol
Dijital Çıkışlar	4	Servo Aktif, Servo Alarm Çıkışı, Elektromanyetik Fren, Servo Hazır, Sıfır Hız, Ulaşılan Tork Limiti, Aşırı Yükleme Uyarı Çıkışı, Hız komutu seçimi 0, Hız komutu seçimi 1, Tork komutu seçimi 0, Sıfır hız kontrol
Güvenlik & Koruma	Koruma	Aşırı Akım, Aşırı Gerilim, Kutunun Ortam Sıcaklığı, Düşük Gerilim, Aşırı Yük, Aşırı Hız, IPM Sıcaklığı, IPM Hatası, Enkoder Hatası, Fan Arızası, Fren Arızası, Faz Kaybı, Motor Hatası, Eeprom Hatası, Acil Durdur, WDT Sıfırlama
Mekanik Ölçüler & Sıcaklık	Çalışma Sıcaklığı (°C)	0 to 55
	Soğutma	DC-FAN
	Ölçüler (HxWxL) (mm)	175x65x170
	Ağırlık (kg)	1,5
Otomatik Ayar		Offline Auto-tuning
Ürün Devreye Alma		PC Arayüz, ekran ve tuş takımı ile kolay devreye alma

SERVO SÜRÜCÜ DIŞ GÖRÜNÜŞ

Enerji Durum Işığı

Servo sürücüye enerji sağlandığında veya enerjinin boşaltılmamış olduğu durumlarda led aktif konumdadır.

200 ~ 230 Vac 3 Faz Besleme (L1, L2, L3)

3 faz bağlantısı için kullanılır.
200~230V AC Güç, 50/60Hz

200 ~ 230 Vac 1 Faz Besleme (L1C, L2C)

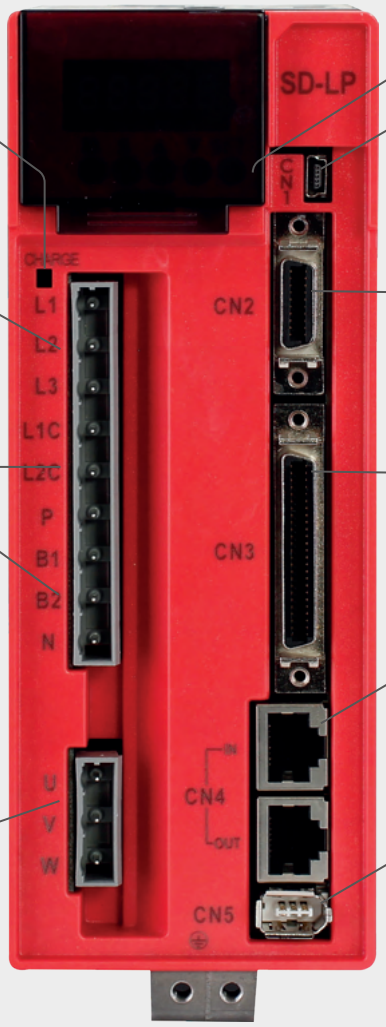
1 faz bağlantısı için kullanılır.
200~230V AC Güç, 50/60Hz

Dahili / Harici Rejeneratif Direnç Terminali (P,B1,B2)

Dahili frenleme direnci kullanımı için B1 ve B2 terminalleri kısa devre edilmelidir. Harici frenleme direnci kullanımında, direnç bağlantısı P ve B1 terminalleri üzerinden yapılmalıdır. (B2 terminali açık bırakılmalıdır.)

Servo Motor Çıkışı

Servo motoru servo sürücüye bağlamak için kullanılır.



Gösterge

5 haneli ve 7 segmentli led, servo durumunu veya arızalarını görüntüler ve ayarlandığında gerekli parametreleri gösterebilir.

USB Bağlantısı

Arayüz bağlantısı için kullanılır

Enkoder Arabirimi

Servo motorun enkoderini bağlamak için kullanılır.

I/O Arabirimi

Harici bir kontrol ünitesine(PLC) bağlanmak veya I/O sinyallerini kontrol etmek için kullanılır.

CANopen/EtherCAT Haberleşme Arabirimi

CANopen ve EtherCAT haberleşmesi için kullanılır.

Seri Haberleşme Arabirimi

Servo Sürücüyü RS232 veya RS485 seri haberleşme ile diğer kontrol cihazlarına bağlamak için kullanılır.

SD	LP	04	DX	X
Ürün Adı Servo Sürücü	Güç Serisi LP: Düşük Güçlü	Çıkış Gücü 04: 400 W	Giriş Gerilimi & Faz D1: 220V 1-Faz / 3-Faz D3*: 220V 3-Faz	Haberleşme Protokolü M: Modbus C: CANopen E: EtherCAT

SMB SERVO SÜRÜCÜ DÜŞÜK GÜÇLÜ ÜRÜN AİLESİ

Haberleşme Protokolü	MODBUS	CANopen	EtherCAT	Kapalı Çevrim
M	√	X	X	√
C	O	√	X	√
E	O	X	√	√

*1500W sürücü tek faz ile beslenildiğinde Uk=%4, 16Arms olan bir hat reaktörü ile kullanılmalıdır.

O	Opsiyonel
√	Var
X	Yok