

**SmartDrive-S10** należy do rodziny sterowników bipolarnych silników krokowych. Sterownik jest w pełni gotowym do uruchomienia urządzeniem, posiada programowalny sterownik pozycjonowania, sterujący wyjściowym modulatorem mocy PWM oraz inne niezbędne interfejsy sterujące. Predefiniowane sekwencje sterowania ruchem silnika mogą być wybierane za pomocą programu konfiguracyjnego uruchamianego na komputerze PC. Komunikacja ze sterownikiem odbywa się poprzez interfejs szeregowy RS232 lub RS485. Dzięki posiadaniu odrębnych adresów możliwe jest podłączenie wielu sterowników do jednej sieci połączeń. Stopień wyjściowy wyposażony jest w dwie niezwykle wydajne pętle sterowania prądem. Sterownik posiada izolację optyczną sygnałów sterujących. Interfejs sterujący posiada wejścia przełączników krańcowych, wejścia analogowe, inkrementujący interfejs kodera, oraz porty komunikacji szeregowej.

Wszystkie parametry i firmware kontrolera są dostępne przez interfejs szeregowy przy użyciu oprogramowania dedykowanego pod Windows.

### Zalety

- Zintegrowany kontroler prędkości i położenia
- Zintegrowany kontroler Mocy z zabezpieczeniem termicznym i przeciwzwarciowym
- Praca w trybie micro-step
- Programowalne poziomy prądu spoczynkowego, pracy, i akceleracji
- Programowalne ograniczenie prędkości i przyspieszenia
- Obsługa przełączników krańcowych
- Możliwość pracy autonomicznej jak i sterowania z zewnątrz
- Kompatybilność z przemysłowym standardem sterowania kierunkiem i krokiem
- Niewielkie wymiary oraz cicha praca

### Aplikacje

- Maszyny do zastosowań specjalnych
- Proste systemy pozycjonowania
- W zastępstwie pneumatycznych układów pozycjonowania

### Kod Zamówienia

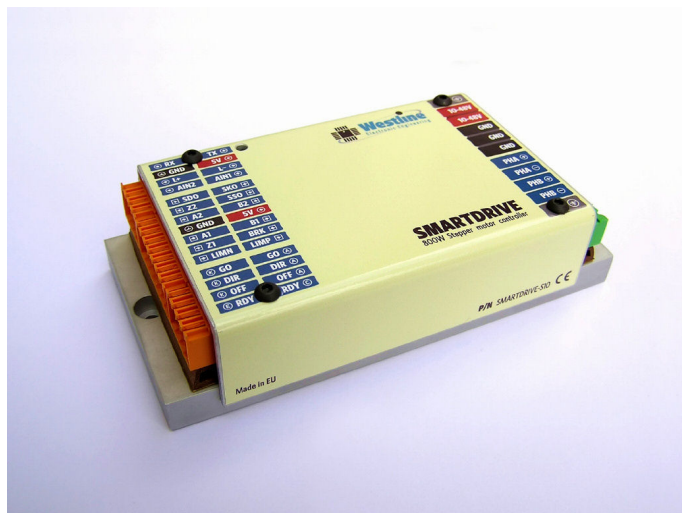
**SMARTDRIVE - S10**

### Złącza

RXD (RS232)	• RX	• TX	TXD (RS232)	• SHLD	ochrona
masa	• GND	• +5V	5V wyjście / 100 mA	• +VS	zasilanie
L+ (RS485)	• L+	• L-	L- (RS485)	• +VS	zasilanie
wej. analogowe	• AIN2	• AIN1	wej. analogowe (prędkość)	• GND	masa
wej. rezerwowe	• SDO	• SKO	wej. rezerwowe	• GND	masa
wej. enkodera 2 (index)	• Z2	• SSO	wej. rezerwowe	• PHA+	A+ faza silnika
wej. enkodera 2 - faza A	• A2	• B2	wej. enkodera 2 faza B	• PHA-	A- faza silnika
masa	• GND	• +5V	5V wyjście / 100 mA	• PHB+	B+ faza silnika
wej. enkodera 1 - faza A	• A1	• B1	wej. enkodera 1 faza B	• PHB-	B- faza silnika
wej. enkodera 1 (index)	• Z1	• BRK	wej. cyfrowe	• SHLD	ochrona
wej. krańcowe (-)	• LIMN	• LIMP	wej. krańcowe (+)		
wej. katody GO	• GOx	• GOx	wej. anody GO		
wej. katody DIR	• DIRx	• DIRx	wej. anody DIR		
wej. katody OFF	• OFFx	• OFFx	wej. anody OFF		
wej. emitera RDY	• RDYx	• RDYx	wej. kolektora RDY		

**Zalecane złącza**

- Weidmüller B2L 3.5/8, 8 way socket block, RS 382-9602
- Weidmüller B2L 3.5/14, 14 way socket block, RS 382-9624
- Phoenix Contact COMBICON MSTB 2.5/3-ST-5.08, 3 way straight plug, RS 189-6026
- Phoenix Contact COMBICON MSTB 2.5/5-ST-5.08, 5 way straight plug, RS 189-6048



### Specyfikacja Techniczna

Zasilanie.....	10÷48 V <sub>DC</sub> <sup>1</sup>
Prąd fazowy.....	0÷10 A <sub>RMS</sub> <sup>2</sup>
Wejście /wyjście analogowe.....	0÷5 V
Wejście /wyjście cyfrowe.....	TTL
Wejście enkodera.....	TTL
Izolowane wejścia cyfrowe.....	0÷24 V
Izolowane wyjścia cyfrowe.....	0÷24 V / 100 mA max.
Rozdzielczość mikro-kroku.....	1÷2048 µkrok / pelen krok
Zakres pozycji.....	-2 <sup>31</sup> ÷2 <sup>31</sup> -1 µkrok
Zakres prędkości.....	0÷3000 rpm
Zakres przyspieszenia.....	0÷30000 rpm/s
Częstotliwość zewnętrzna na wej. A/B.....	0÷12 MHz
Częstotliwość zewnętrzna na wej. GO/DIR.....	0÷200 kHz
Interfejs szeregowy.....	RS232 <sup>3</sup> oraz RS485
Waga.....	175 g

<sup>1</sup> 5V na zadanie  
<sup>2</sup> 12A<sub>avg</sub> na zadanie  
<sup>3</sup> 2 m maksymalny dystans

### Wymiary

