

Платформа автоматизации Quantum

Модули управления перемещением Quantum

Рекомендации по выбору

Назначение

Модуль управления однокоординатным перемещением для серводвигателей. Совместимость с сервоприводом Lexium обеспечивается аналоговым интерфейсом.



Интерфейс привода

Входы счетчика: инкрементный энкодер, 5 В пост. т., 2 канала (RS 422)
Обратная связь энкодера: ± 10 В, 12 бит

Метод программирования

При помощи программного обеспечения для конфигурирования средств управления перемещением MMDS на языке релейной логики (для Modbus) или программирования выбором инструкций из списка (для Modbus Plus)

Функциональные возможности

Умножение частоты счетчика (x4)
Автоматическое управление тормозом
Конфигурируемые дискретные входы (включая один высокоскоростной вход)
Конфигурируемые дискретные/аналоговые выходы
Электронный редуктор

Кол-во осей

1 действительная ось
1 удаленная ось (для ведущего сигнала)

Специальные функции

Определение положения по ведущей и ведомой осям
Синхронизация ведущей и ведомой осей
Фиксация точек

Модель

140 MSB 101 00

Стр.

48208/4

Модули управления многокоординатным перемещением для серводвигателей. Совместимость с сервоприводами Lexium по каналу связи SERCOS®



Канал связи SERCOS®

Функциональный блок управления перемещением (Concept); релейная логика; Комплект средств разработки специализированных приложений на языке C++ MMF

Электронный редуктор
Многокоординатная интерполяция
Обработка профилей кулачков по таблице регистров

При использовании комплекта базовых средств программирования MMF (не более 16 в любом сочетании):

- 8 действительных осей
- 4 мнимых оси
- 4 удаленных осей
- 4 набора координат (с линейной интерполяцией по 8 осям макс.)
- 4 набора следящих элементов
- 8 профилей кулачков

При использовании комплекта средств разработки на языке C++ MMF:

- 16 действительных осей
- 22 осей/наборов
- мнимые оси, удаленные оси, наборы координат и следящих элементов при любом сочетании осей, не более 22 осей/наборов

При использовании комплекта базовых средств программирования MMF (не более 16 в любом сочетании):

- 8 действительных осей
- 4 мнимых оси
- 4 удаленных осей
- 4 набора координат (с линейной интерполяцией по 8 осям макс.)
- 4 набора следящих элементов
- 8 профилей кулачков

При использовании комплекта средств разработки на языке C++ MMF:

- 16 действительных осей
- 22 осей/наборов
- мнимые оси, удаленные оси, наборы координат и следящих элементов при любом сочетании осей, не более 22 осей/наборов

Отслеживание и синхронизация осей
Измерение размеров решающим устройством или датчиком
Резка дисковым ножом
Фиксация точек
Измерительный блок

141MMS 425 01

48198/8

141 MMS 535 02

48198/8