



Контроллер шаговых двигателей SMSD-4.2CAN

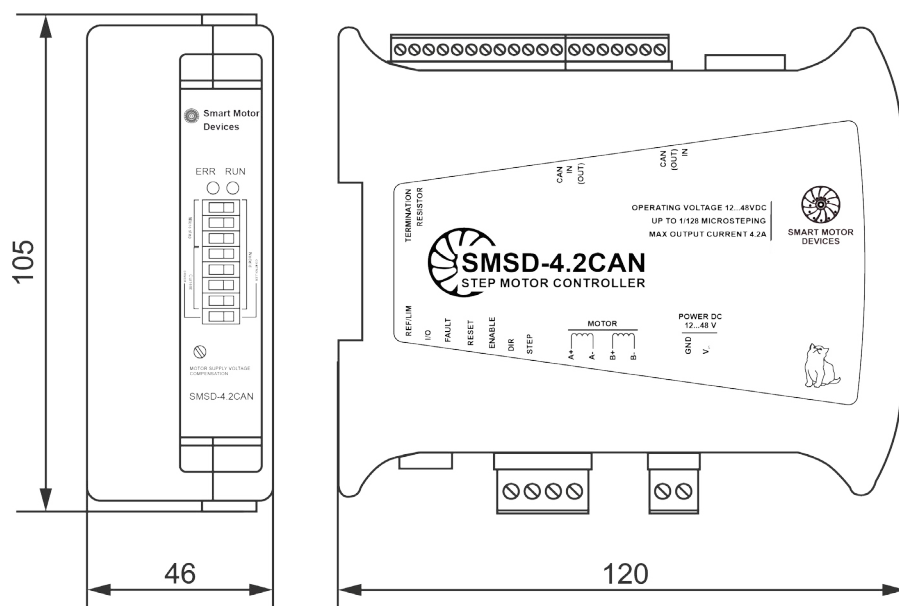
SMSD-4.2CAN — контроллер шагового двигателя с токами обмоток до 4.2A. Предназначен для работы под управлением ПЛК по протоколу CANopen. Протокол позволяет вводить пользовательские единицы измерения, а так же учитывать передаточные отношения при использовании редукторов. Абсолютное и относительное задание позиции на перемещение. Протокол CANopen имеет широкий набор инструментов для синхронизации и синхронной работы нескольких контроллеров.



Технические характеристики

- Напряжение питания — 12...48 В
- Ток в обмотке двигателя — до 4,2 А
- Величина дробления полного шага — до 1/128
- Подключение к ПК — USB
- Подключение к ПЛК — CAN
- Количество дискретных выходов — 2
- Количество дискретных входов — 4

Габаритные и присоединительные размеры



Контроллер имеет режим управления двигателя током и напряжением (Current and Voltage mode). Режим управления напряжением использует параметры двигателя для расчёта характеристик питающего обмотки напряжения и обеспечивает более плавное движение на малых оборотах и в пределах полного шага, по сравнению с режимом управления током. Так же в режиме управления напряжением есть возможность детектировать заклинивание ротора двигателя.

Режимы управления

- Режим скорости позволяет поддерживать заданную скорость вращения, а также параметры разгона и торможения
- Режим автономной работы по одной из четырех сохраненных в памяти программ
- Режим поиска нулевого положения позволяет выполнить поиск начального положения несколькими способами