

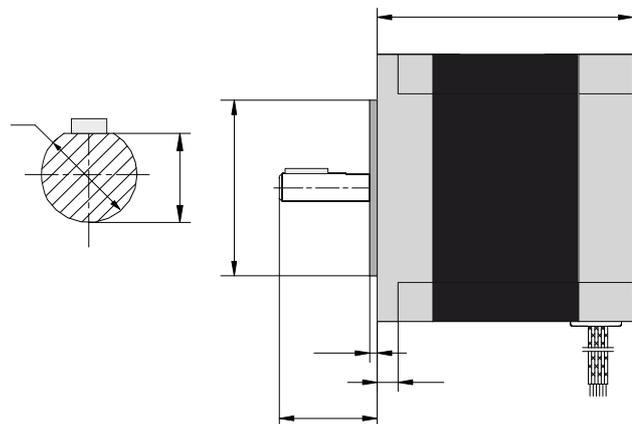
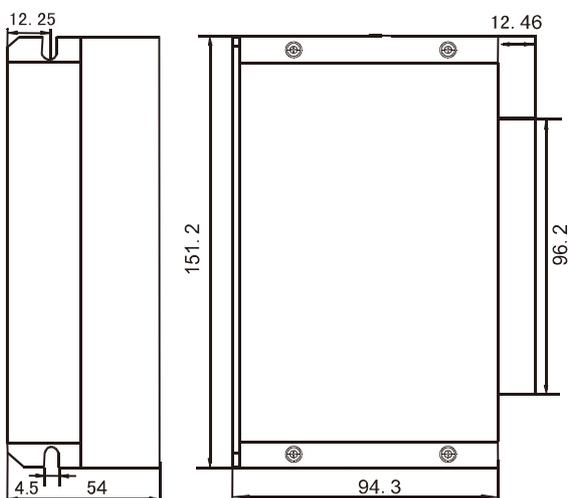
Шаговый сервопривод SSD-2608H

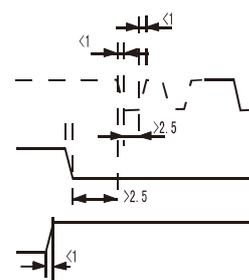
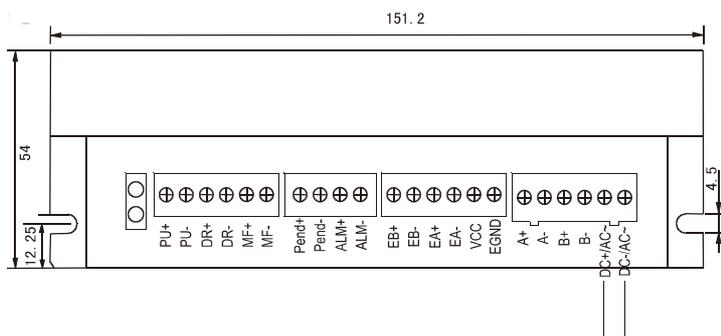


- Цифровой драйвер на базе 32-битного ЦСП
- Обратная связь по положению - энкодер 4000 импульсов/об.
- Plug-and-work - не требует настройки!
- Гибкий алгоритм регулировки тока обмоток в зависимости от нагрузки на привод
- 16 видов деления шага, входная частота до 200 кГц
- Двигатель с фланцем 86 мм, крутящий момент 85 кг×см (8.5 Нм)
- Питание постоянным (до 110 В) и переменным (до 80 В) напряжением
- Защиты: от недостатка и превышения напряжения, тока, перегрева, превышения рассогласования
- Наличие выхода «позиционирование окончено»
- Управление STEP/DIR, CW/CCW

Применение

Шаговые сервоприводы применяются в системах позиционирования с быстро изменяющейся нагрузкой - обратная связь через энкодер позволяет драйверу скомпенсировать рассогласование, возникшее в момент скачкообразного изменения нагрузки вследствие пропуска шагов шаговым двигателем. Точные данные о положении вала также позволяют гибко изменять ток обмоток, значительно снижая потребляемую приводом мощность. Благодаря этой особенности шаговые сервоприводы находят свое применение, где «рыскание» и перебег сервоприводов переменного тока нежелательны, и требуется жесткое позиционирование – в ременных передачах, конвейерных лентах, протяжных и подъемных механизмах, в режущем оборудовании, а также фрезерных и гравировальных станках с ЧПУ. Приводы SSD не требуют настройки – все необходимые настройки сделаны производителем.





Описание элементов драйвера

Элемент	Функция	Описание
PWR	Индикатор питания	Светодиод загорается, когда на драйвер подано питание
ALM	Индикатор «ошибка»	Индикация ошибки: 2 раза подряд – превышение напряжения, 3 раза – недостаточное напряжение, 5 раз – превышение рассогласования
PU+	При SW1=OFF вход STEP	Вход для управляющих импульсов. Высокий уровень 4-5 В, низкий 0-0.5 В, длительность импульса >2.5 мкс, фронтов - не более 1 мкс. Сопротивление входа 220 Ом.
PU-	При SW1=ON вход CW	
DR+	При SW1=OFF вход DIR При SW1=ON вход CCW	Вход для управляющих импульсов. Высокий уровень 4-5 В, низкий 0-0.5 В, длительность импульса >2.5 мкс, фронтов - не более 1 мкс. Сопротивление 220 Ом.
DR-		
MF+	Вход сигнала ENABLE	Вход для сигнала активности драйвера. Высокий уровень 4-5 В, низкий 0-0.5 В. Длительность фронта не более 1 мкс. При высоком уровне этого сигнала драйвер отключает напряжение от обмоток мотора, вал в свободном состоянии.
MF-		
Pend+	Выход «позиционирование окончено»	В момент, когда рассогласование между реальным и заданным положением вала равно 0, на выход подается высокий уровень(5 В). Ток не более 50 мА.
Pend-		
ALM+	Выход «ошибка»	Выход для сигнала ошибки. Амплитуда 5 В, ток не более 50 мА.
ALM-		
EB+, EB-	Вход энкодера	
EA+, EA-		
VCC,GND		
+A, -A	Подключение мотора	Разъем для подключение фаз двигателя. Обязательно соблюдать попарность подключения!
+B, -B		

Цоколевка кабеля энкодера

Сигнал	УК286ЕС118В1	УК286ЕС118А1
	УК286ЕС156В1	
EA+	Синий	Желтый
EA-	Бело-синий	Черножелтый
EB+	Оранжевый	Зеленый
EB-	Бело-оранжевый	Чернозеленый
Vcc	Красный	Сиреневый
EGND	Черный	Черносиреневый

Цоколевка выводов мотора

Сигнал	УК286ЕС118В1	УК286ЕС118А1
	УК286ЕС156В1	
A+	Красный	Красный
A-	Синий	Желтый
B+	Зеленый	Зеленый
B-	Черный	Черный