Dane aktualne na dzień: 18-11-2026 15:43

Link do produktu: https://aksa-automation.eu/servodriver-m5-ns1r6a-do-napedu-osi-ethercat-p-506.html




# servodriver M5-NS1R6A do napędu osi EtherCAT

## Opis produktu

*** ZALETY**

- Magistrala EtherCAT (przemysłowa magistrala czasu rzeczywistego oparta na sieci Ethernet): protokoły CoE (CANopen przez EtherCAT) i SoE (profil napędu Sercos przez EtherCAT), profil CiA402 (profil napędu standardu CANopen)
- Siedem trybów pracy: pozycjonowanie, prędkość i moment z profilem ruchu, bazowanie oraz cykliczne zadawanie położenia, prędkości i momentu
- Synchronizacja osi: zegar rozproszony (wspólna podstawa czasu urządzeń w sieci EtherCAT), cykl od 250 µs
- Przechwytywanie położenia: 2 sondy pomiarowe (wejścia przechwytujące położenie w chwili sygnału)
- 5 wejść i 3 wyjścia cyfrowe, złącze USB Type-C do uruchamiania z komputera
- Tłumienie drgań i auto-dostrajanie
- Instrukcja obsługi w języku polskim
- Dostosowanie funkcjonalności serwonapędu i jego oprogramowania do warunków u klienta

*** DANE PODSTAWOWE**

- Typ napędu: serwonapęd serii M5 z magistralą EtherCAT
- Zasilanie: 1-fazowe AC 200..240 V −10%/+10%, 50/60 Hz
- Moc wyjściowa: 200 W
- Prąd wyjściowy: znamionowy 1,6 A
- Przeciążalność: prąd wyjściowy maksymalny 5,8 A
- Enkoder silnika: absolutny, 23-bitowy albo 17-bitowy wieloobrotowy (zapamiętuje także liczbę obrotów)
- Rezystor hamujący: brak wbudowanego

*** STEROWANIE POŁOŻENIEM**

- Wejście impulsowe: nie dotyczy (zadawanie położenia przez EtherCAT)
- Częstotliwość impulsów maks.: nie dotyczy
- Pozycje wewnętrzne: nie dotyczy
- Bazowanie (najazd na punkt zerowy): tryb bazowania profilu CiA402
- Przekładnia elektroniczna: 4 zestawy przełączane w czasie pracy
- Filtr komendy położenia: b/d (brak danych)

*** STEROWANIE PRĘDKOŚCIĄ**

- Wejście analogowe: nie dotyczy (zadawanie prędkości przez EtherCAT)
- Prędkości wewnętrzne: b/d
- JOG (ruch ręczny z ustawioną prędkością): prędkość 0..6000 obr/min
- Czas przyspieszania i hamowania: 0..6000 ms

*** STEROWANIE MOMENTEM**

- Wejście analogowe: nie dotyczy (zadawanie momentu przez EtherCAT)
- Momenty wewnętrzne: nie dotyczy
- Ograniczenie prędkości w trybie momentu: ustawiane parametrem

*** WEJŚCIA I WYJŚCIA**

- Wejścia cyfrowe: 5, programowalne, z izolacją transoptorową (galwanicznym rozdzieleniem obwodów), sygnał 20..30 V, rezystancja wejściowa 3,9 kΩ, układ NPN (aktywne przy niskim poziomie napięcia) lub PNP (aktywne przy wysokim poziomie napięcia)
- Wyjścia cyfrowe: 3, programowalne, z izolacją transoptorową, układ NPN lub PNP
- Obciążalność wyjść cyfrowych: maks. 30 V / 100 mA
- Wejścia i wyjścia wirtualne: b/d
- Wejście analogowe: nie dotyczy
- Rezystancja wejścia analogowego: nie dotyczy
- Wyjście sygnałów enkodera: nie dotyczy
- Liczba impulsów wyjścia enkodera: nie dotyczy
- Wyjście zasilania 24 V: 20..28 V, maks. 200 mA

*** KOMUNIKACJA**

- Interfejs: EtherCAT, 2 złącza RJ45: CN3 (wejście) i CN4 (wyjście); USB Type-C do uruchamiania z komputera
- Protokół: CoE, SoE, profil CiA402
- Adres urządzenia: nie dotyczy
- Prędkość transmisji: 100 Mbit/s
- Format ramki: nie dotyczy
- Odczyt i zapis parametrów: SDO (dostęp do pojedynczych obiektów) i PDO (cykliczna wymiana danych) o zmiennym mapowaniu
- Adresy tymczasowe parametrów: nie dotyczy

*** ZABEZPIECZENIA I DIAGNOSTYKA**

- Zabezpieczenia: przepięcie, zbyt niskie napięcie, przetężenie, nadmierna prędkość, utyk silnika, przegrzanie, przeciążenie, błąd enkodera, zanik fazy zasilania, przekroczenie dopuszczalnej odchyłki położenia
- Monitorowanie: prędkość, napięcie i prąd wyjściowy, moment, stan wejść i wyjść cyfrowych

*** BUDOWA I OBSŁUGA**

- Panel operatora: wyświetlacz LED 5-pozycyjny, 5 przycisków
- Kalibracja zera wejścia analogowego: nie dotyczy
- Wymiary (szerokość × głębokość × wysokość): 40 × 151 × 171 mm
- Masa: 0,8 kg (z opakowaniem)

*** FUNKCJE SPECJALNE**

- Funkcja bezpieczeństwa STO (bezpieczne wyłączenie momentu sygnałem zewnętrznym): nie dotyczy
- Drugi enkoder: nie dotyczy
- Tłumienie drgań: 4 filtry zaporowe (tłumiące wybraną częstotliwość) 0..4000 Hz; 1 filtr zaporowy komendy prędkości 0..1000 Hz; 2 filtry drgań o niskiej częstotliwości 1..100 Hz
- Auto-dostrajanie: wyznaczanie stosunku momentów bezwładności w czasie pracy i automatyczny dobór sztywności regulacji
- Tryby pracy: PP (pozycjonowanie z profilem ruchu), PV (prędkość z profilem ruchu), PT (moment z profilem), HM (bazowanie), CSP, CSV i CST (cykliczne zadawanie położenia, prędkości i momentu przez sterownik nadrzędny)
- Cykl komunikacji: zegar rozproszony, okres co najmniej 250 µs
- Synchronizacja wieloosiowa: zegar rozproszony
- Przechwytywanie położenia: 2 sondy pomiarowe

*** OD NASZEJ FIRMY**

- Instrukcja obsługi w języku polskim

**Dostosowujemy funkcjonalność serwonapędu i jego oprogramowania do warunków u klienta.**

## Parametry

*** PARAMETRY TECHNICZNE**