Dane aktualne na dzień: 18-11-2026 15:32

Link do produktu: https://aksa-automation.eu/servodriver-p100s-40-do-napedu-osi-prad-max-p-504.html



servodriver P100S-40 do napędu osi, prąd max.

Opis produktu

*** ZALETY**

- Sześć trybów sterowania: położenie, prędkość, moment obrotowy i ich połączenia
- Zadawanie położenia impulsami do 500 kHz
- 8 pozycji wewnętrznych i bazowanie (najazd na punkt zerowy) w 6 trybach
- Wejścia i wyjścia cyfrowe: 8 i 6; wirtualne: 8 i 4 (bez fizycznego zacisku, obsługiwane przez Modbus RTU — protokół komunikacji przemysłowej)
- Zmiana parametrów grupy PA przez Modbus RTU bez zapisu w pamięci EEPROM (nieulotnej pamięci parametrów, o ograniczonej liczbie zapisów)
- Silniki z enkoderem inkrementalnym 2500 ppr (impulsów na obrót) albo absolutnym 17-, 21- lub 23-bitowym; dla enkoderów absolutnych: driver sam rozpoznaje model silnika i rozdzielczość enkodera
- Instrukcja obsługi w języku polskim
- Dostosowanie funkcjonalności drivera i jego oprogramowania do warunków u klienta

*** DANE PODSTAWOWE**

- Typ napędu: serwonapęd impulsowy serii P, typ ekonomiczny
- Zasilanie: AC 220 V −15%/+10%, 1-fazowe, 50/60 Hz
- Moc wyjściowa: 0,1..0,4 kW
- Prąd wyjściowy: b/d (brak danych)
- Przeciążalność: aż do 3-krotności momentu znamionowego silnika
- Enkoder silnika: inkrementalny 2500 ppr (impulsów na obrót) albo absolutny 17-, 21- lub 23-bitowy, jednoobrotowy (zapamiętuje położenie w obrębie jednego obrotu) lub wieloobrotowy (zapamiętuje także liczbę obrotów); oznaczenia silników: I2 (inkrementalny), A1 i A6 (17 bitów), A3 i A7 (21 bitów), B4 i B9 (23 bity); przy enkoderze absolutnym (parametr PA62, wybór typu enkodera, ustawiony na 4 lub 5) driver po włączeniu zasilania odczytuje z pamięci enkodera model silnika i rozdzielczość enkodera i sam ustawia właściwe parametry
- Rezystor hamujący: wbudowany lub zewnętrzny (min. 25 Ω)

*** STEROWANIE POŁOŻENIEM**

- Wejście impulsowe: Step-Dir (Pulse-Dir), CW/CCW (osobne ciągi impulsów dla obrotów w prawo i w lewo), A/B (dwa ciągi impulsów przesunięte w fazie o 90°)
- Częstotliwość impulsów maks.: 500 kHz przy sygnale różnicowym (przesyłanym parą przewodów), 200 kHz przy wyjściu typu otwarty kolektor (wyjście tranzystorowe z otwartym kolektorem); minimalna szerokość impulsu: 1 µs przy sygnale różnicowym, 2,5 µs przy otwartym kolektorze
- Pozycje wewnętrzne: 8, wybierane wejściami cyfrowymi, absolutne lub względne, każda z własną prędkością ruchu
- Bazowanie (najazd na punkt zerowy): 6 trybów (wyłącznik krańcowy, czujnik punktu zerowego albo znacznik Z enkodera — impuls raz na obrót), w obu kierunkach
- Przekładnia elektroniczna: licznik 1..32767, mianownik 1..32767, 4 wartości licznika przełączane wejściami cyfrowymi
- Filtr komendy położenia: wygładzający, stała czasowa 0..100 ms; uśredniający cyfrowy lub wykładniczy

*** STEROWANIE PRĘDKOŚCIĄ**

- Wejście analogowe: ±10 V, wzmocnienie 10..3000 obr/min na 1 V
- Prędkości wewnętrzne: 4, w zakresie −6000..6000 obr/min, wybierane wejściami cyfrowymi

- JOG (ruch ręczny z ustawioną prędkością): z panelu lub z wejść cyfrowych, prędkość 0..6000 obr/min
- Czas przyspieszania i hamowania: 1..10000 ms; krzywa S (łagodne narastanie i opadanie przyspieszenia) 0..1000 ms

*** STEROWANIE MOMENTEM**

- Wejście analogowe: ±10 V, wzmocnienie 1..10 V na 100% momentu znamionowego
- Momenty wewnętrzne: 4, w zakresie −300..300% momentu znamionowego, wybierane wejściami cyfrowymi
- Ograniczenie prędkości w trybie momentu: 0..5000 obr/min

*** WEJŚCIA I WYJŚCIA**

- Wejścia cyfrowe: 8, programowalne, z izolacją transoptorową (galwanicznym rozdzieleniem obwodów), sygnał 12..24 V, układ NPN (aktywne przy niskim poziomie napięcia) lub PNP (aktywne przy wysokim poziomie napięcia)
- Wyjścia cyfrowe: 6, programowalne, z izolacją transoptorową
- Obciążalność wyjść cyfrowych: 30 V DC, 50 mA
- Wejścia i wyjścia wirtualne (bez fizycznego zacisku, obsługiwane przez Modbus RTU): 8 wejść, 4 wyjścia
- Wejście analogowe: ±10 V, wspólne dla prędkości i momentu, podłączenie różnicowe lub jednostronne
- Rezystancja wejścia analogowego: ok. 10 kΩ
- Wyjście sygnałów enkodera: A, B, Z różnicowe (prąd maks. 20 mA); Z typu otwarty kolektor
- Liczba impulsów wyjścia enkodera: 0..20000 na obrót silnika
- Zasilacze pomocnicze: izolowany 24 V (20..28 V) do 100 mA, 5 V do 200 mA

*** KOMUNIKACJA**

- Interfejs: RS485
- Protokół: Modbus RTU
- Adres urządzenia: 1..254
- Prędkość transmisji: 4800..115200 bit/s
- Format ramki: 8N2, 8E1, 8O1
- Odczyt i zapis parametrów: wszystkie parametry; odczyt stanu napędu: prędkość, położenie, moment, prąd, stan wejść i wyjść, kod alarmu
- Adresy tymczasowe parametrów: parametry grupy PA, zmiana działa od razu, bez zapisu w EEPROM; po ponownym włączeniu zasilania wraca wartość zapisana

*** ZABEZPIECZENIA I DIAGNOSTYKA**

- Zabezpieczenia: nadmierna prędkość, przepięcie, zbyt niskie napięcie, przeciążenie, nieprawidłowość zasilania głównego, błąd enkodera, przekroczenie dopuszczalnej odchyłki położenia
- Monitorowanie: prędkość, położenie, akumulacja impulsów zadających, odchyłka położenia, moment, prąd silnika, stan pracy

*** BUDOWA I OBSŁUGA**

- Panel operatora: wyświetlacz LED 5-cyfrowy, 4 przyciski
- Kalibracja zera wejścia analogowego: automatyczna, z panelu
- Wymiary (szerokość × głębokość × wysokość): 41 × 158,5 × 159,5 mm
- Masa: b/d

*** OD NASZEJ FIRMY**

- Instrukcja obsługi w języku polskim

Dostosowujemy funkcjonalność drivera i jego oprogramowania do warunków u klienta.

Parametry

*** PARAMETRY TECHNICZNE**