Dane aktualne na dzień: 18-11-2026 15:52

Link do produktu: https://aksa-automation.eu/servodriver-p200e-do-napedu-osi-prad-max-p-503.html



servodriver P200E do napędu osi, prąd max.

Opis produktu

*** ZALETY**

- Magistrala EtherCAT: 100 Mb/s, cykl komunikacji 1 ms lub wielokrotność 250 µs
- Synchronizacja wieloosiowa z błędem poniżej 15 ns (zegar rozproszony EtherCAT: wspólna podstawa czasu wszystkich urządzeń w sieci)
- Tryby pracy: cykliczne synchroniczne zadawanie położenia, prędkości i momentu (CSP, CSV, CST), zadawanie według profilu (PP, PV, PT) i bazowanie (HM)
- Przechwytywanie położenia silnika szybkimi wejściami EXT1 i EXT2 (funkcja sondy pomiarowej)
- Wejścia i wyjścia cyfrowe: 8 i 6
- Silniki z enkoderem 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 serii P z magistralą EtherCAT (przemysłową siecią Ethernet czasu rzeczywistego)
- Zasilanie: AC 220 V −15%/+10%, 1-fazowe lub 3-fazowe, 50/60 Hz
- Moc wyjściowa: 1..2 kW
- Prąd wyjściowy: b/d (brak danych)
- Przeciążalność: aż do 3-krotności momentu znamionowego silnika
- Enkoder silnika: absolutny 17-, 21- lub 23-bitowy, jednoobrotowy (zapamiętuje położenie w obrębie jednego obrotu) lub wieloobrotowy (zapamiętuje także liczbę obrotów); oznaczenia silników: A1 i A6 (17 bitów), A3 i A7 (21 bitów), B4 i B9 (23 bity); driver po włączeniu zasilania odczytuje z pamięci enkodera model silnika i rozdzielczość enkodera i sam ustawia właściwe parametry
- Rezystor hamujący: wbudowany

*** STEROWANIE POŁOŻENIEM**

- Wejście impulsowe: nie dotyczy (zadawanie położenia przez EtherCAT)
- Częstotliwość impulsów maks.: nie dotyczy
- Pozycje wewnętrzne: b/d
- Bazowanie (najazd na punkt zerowy): tryb HM zadawany przez EtherCAT; wejścia cyfrowe: sygnał punktu zerowego, wyłączniki krańcowe dodatni i ujemny
- Przekładnia elektroniczna: rozdzielczość na wale obciążenia 1..2097152
- Filtr komendy położenia: b/d

*** STEROWANIE PRĘDKOŚCIĄ**

- Wejście analogowe: b/d
- Prędkości wewnętrzne: b/d
- JOG (ruch ręczny z ustawioną prędkością): tryb sterowania JOG
- Czas przyspieszania i hamowania: b/d

*** STEROWANIE MOMENTEM**

- Wejście analogowe: b/d
- Momenty wewnętrzne: b/d
- Ograniczenie prędkości w trybie momentu: b/d

*** WEJŚCIA I WYJŚCIA**

- Wejścia cyfrowe: 8; funkcje m.in.: zezwolenie na pracę, kasowanie alarmu, zakaz obrotów w lewo (CCW) i w prawo (CW), kasowanie licznika odchyłki położenia, ograniczenie momentu w lewo i w prawo, blokada zerowej prędkości, polecenie zerowe, odwrócenie polecenia, wybór prędkości, wybór momentu, blokada wejścia impulsowego, sygnał bazowania, sonda pomiarowa (zapis chwilowego położenia silnika), wyłączniki krańcowe dodatni i ujemny
- Wyjścia cyfrowe: 6; funkcje m.in.: gotowość, alarm, zerowa prędkość, zakończenie pozycjonowania, osiągnięcie prędkości, osiągnięcie momentu, hamulec elektromagnetyczny, praca napędu, zbliżanie do pozycji, ograniczenie momentu, ograniczenie prędkości
- Obciążalność wyjść cyfrowych: b/d
- Wejścia i wyjścia wirtualne (bez fizycznego zacisku): b/d
- Wejście analogowe: b/d
- Rezystancja wejścia analogowego: b/d
- Wyjście sygnałów enkodera: b/d
- Liczba impulsów wyjścia enkodera: b/d
- Zasilacze pomocnicze: b/d

*** KOMUNIKACJA**

- Interfejs: EtherCAT, złącza RJ45 (gniazda sieci Ethernet): ECAT IN (wejście magistrali) i ECAT OUT (wyjście magistrali)
- Protokół: EtherCAT
- Adres urządzenia: b/d
- Prędkość transmisji: 100 Mb/s, transmisja dwukierunkowa
- Format ramki: nie dotyczy
- Odczyt i zapis parametrów: b/d
- Adresy tymczasowe parametrów: nie dotyczy

*** ZABEZPIECZENIA I DIAGNOSTYKA**

- Zabezpieczenia: m.in.: nadmierna prędkość, zbyt niskie napięcie, nadmierny prąd, przeciążenie, błąd enkodera, przekroczenie dopuszczalnej odchyłki położenia
- Monitorowanie: m.in.: prędkość, położenie, akumulacja impulsów zadających, odchyłka położenia, moment, prąd, stan pracy

*** BUDOWA I OBSŁUGA**

- Panel operatora: wyświetlacz 5-cyfrowy, 4 przyciski; wyświetlanie trybu pracy, stanu komunikacji i stanu drivera; wskaźniki złączy ECAT IN i ECAT OUT
- Kalibracja zera wejścia analogowego: b/d
- Wymiary (szerokość × głębokość × wysokość): 51 × 168,5 × 191,3 mm
- Masa: b/d

*** FUNKCJE SPECJALNE**

- Tryby pracy: PP (pozycjonowanie według profilu), PV (prędkość według profilu), PT (moment według profilu), HM (bazowanie), CSP (cykliczne synchroniczne zadawanie położenia), CSV (cykliczne synchroniczne zadawanie prędkości), CST (cykliczne synchroniczne zadawanie momentu); ponadto JOG i próbne uruchomienie
- Cykl komunikacji: 1 ms; poniżej 1 ms wielokrotności 250 µs, zależnie od parametrów komputera nadrzędnego (PC)
- Synchronizacja wieloosiowa: zegar rozproszony EtherCAT (wspólna podstawa czasu wszystkich urządzeń w sieci), błąd synchronizacji poniżej 15 ns, rozrzut chwili synchronizacji ±20 ns
- Przechwytywanie położenia: szybkie wejścia EXT1 i EXT2 z funkcją sondy pomiarowej (zapis chwilowego położenia silnika)

*** OD NASZEJ FIRMY**

- Instrukcja obsługi w języku polskim

Dostosowujemy funkcjonalność drivera i jego oprogramowania do warunków u klienta.

Parametry

*** PARAMETRY TECHNICZNE**