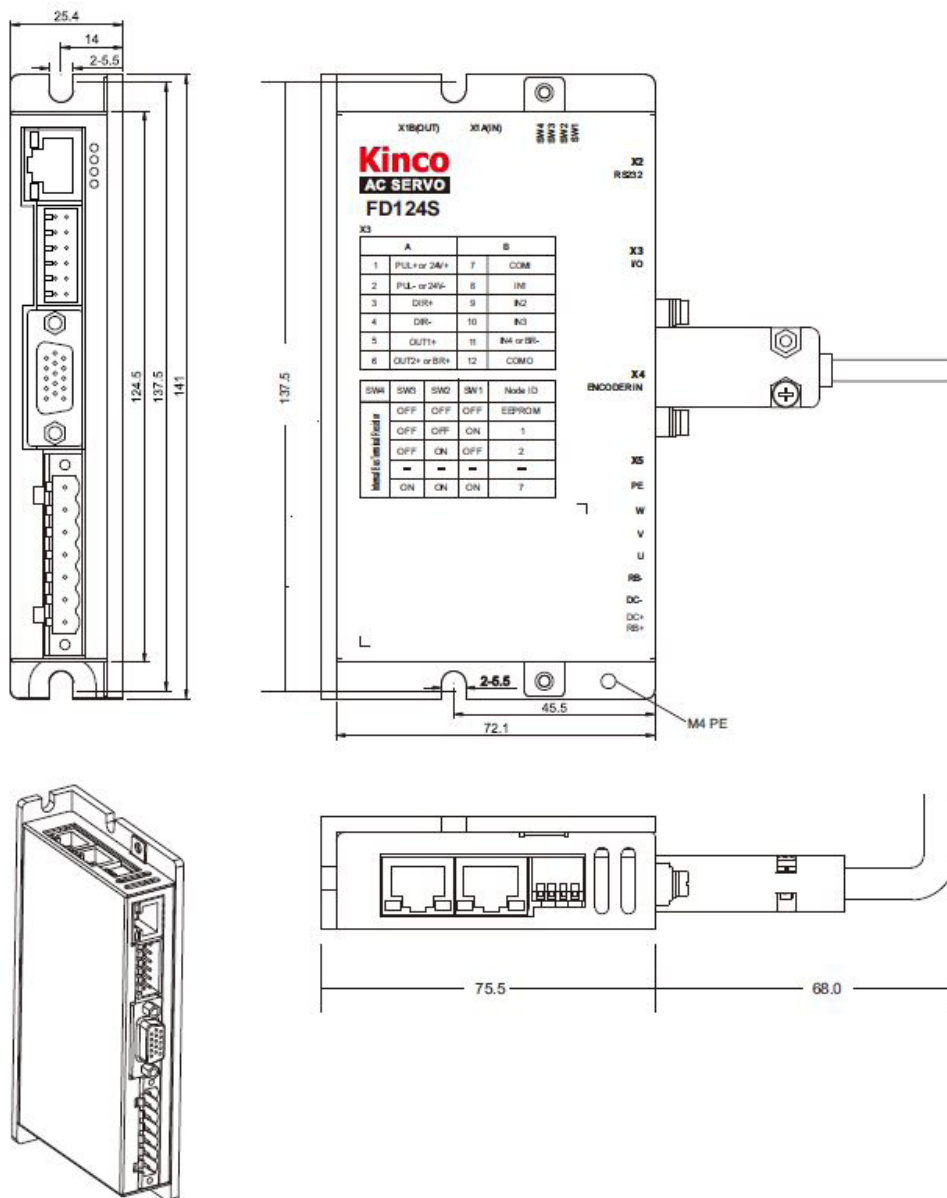




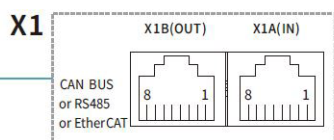
- Możliwe sterowanie impulsowe i analogowe
- Obsługa wyjścia sygnału enkodera, master-slave.
- Komunikacja CANopen
- Niskonapięciowy zasilany prądem stałym, spełniający wymagania dotyczące zasilania urządzeń mobilnych np. AGV.
- Nowa, kompaktowa konstrukcja, elegancki wygląd.
- Zabezpieczenie przepięciowe, przetężeniowe i zwarciove.



Opis		FD124S-CB-000
Zasilanie obwodu mocy		24-70V DC
Zasilanie logiki sterującej		24 VDC +/- 15% o minimalnej wydajności prądowej wynoszącej 0,5A (optymalnie 1A)
Prąd znamionowy		15 A
Prąd maksymalny		48 A
Sygnał sprzężenia zwrotnego		enkoder inkrementalny zasilany napięciem 5 V, 16 bit enkoder jednoobrotowy magnetoelektryczny
Rezystor hamujący		zewnętrzny rezystor hamujący (zalecany w aplikacjach szybkiego startu/stopu)
Napięcie rezystora hamującego		73 V DC ± 2 V
Próg zadziałania zabezpieczenia nadnapięciowego		83 V DC ± 2 V
Próg zadziałania zabezpieczenia podnapięciowego		18 V DC ± 2 V
Metoda chłodzenia		Naturalny, niewymuszony przepływ powietrza
Waga		0,3 kg
Wejścia cyfrowe		4 wejścia cyfrowe typu NPN lub PNP o napięciu sygnału wejściowego 4-20 mA, odpowiednie do FD1X4S-_A-000 3 wejścia cyfrowe typu NPN lub PNP o napięciu sygnału wejściowego 4-20 mA odpowiednie do FD1X4S-_B-000
Funkcje wejść		Konfigurowane dowolnie, obsługują następujące funkcje: Driver enable, driver fault reset, driver mode control, speed loop proportional control, positive limit, negative limit, homing signal, reverse command, internal speed section control, internal positive section control, quick stop, start homing, active command, switch electronic gear ratio, switch gain
Wyjścia cyfrowe		2 wyjścia cyfrowe o maksymalnej obciążalności prądowej wynoszącej 100mA, dla FD1X4S-_A-000 1 wyjścia cyfrowe o maksymalnej obciążalności prądowej wynoszącej 100mA, może obsługiwać bezpośrednio standardowy silnik z hamulcem dla FD1X4S-_B-000
Funkcje wyjść		Konfigurowane dowolnie, obsługują następujące funkcje: Driver ready, driver fault, position reached, motor zero speed, motor brake, motor speed reached, Z signal, maximum speed obtained in torque mode, motor brake, position limiting, reference found.
RS232		Domyślna przepustowość to 38400. Maks 115,2 KHz
Wejścia impulsowe		Napięcie wejściowe od 3V do 5V (w przypadku napięcia wejściowego równego 24V stosować rezystory 2kΩ)
Funkcje zabezpieczające		Zabezpieczenie nadnapięciowe, podnapięciowe, zabezpieczenie silnika przed przyrostem temperatury (I ² T), zabezpieczenie przed zwarcie, zabezpieczenie przed przegrzaniem
CAN		wsparcie maks. 1 MHz, komunikacja z kontrolerem po protokole CANopen
Parametry otoczenia	Temperatura pracy	0 ~ 40 °C
	Temperatura przechowywania	-10°~ 70 °C
	Wilgotność (bez kondensacji)	poniżej 90%RH
	Stopień ochrony	IP20
	Warunki instalacji	Zaleca się instalowanie urządzenia w szafkach elektrycznych, w środowisku wolnym od kurzu
	Sposób montażu	Pionowy lub poziomy
	Wysokość n.p.m.	Poniżej 1000 m
Ciśnienie atmosferyczne		Od 86kPa do 106 kPa



BUS interface



X1 (CAN RJ45)

Pin	Signal
1	CAN_H
2	CAN_L
3	GND
other	NC

X1 (Modbus/RS485)

Pin	Signal
1	RX
2	/RX
3	GND
4	/TX
5	TX
6	NC
7	NC
8	NC

X1 (EtherCAT)

Pin	Signal
1	TD+
2	TD-
3	RD+
6	RD-