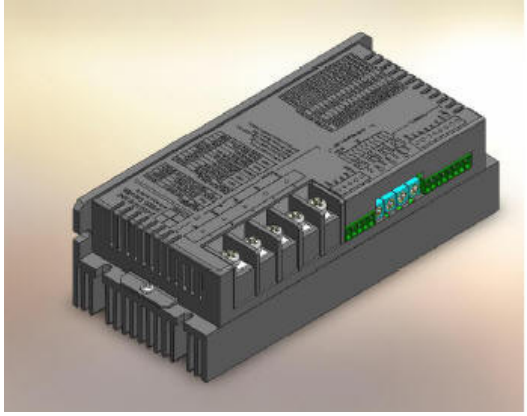
CS Serisi, Düşük Voltajlı Fırçasız Servo Motorlar için 8 S D X Serisi Hız Kontrol Üniteleri

15 - 55 V. DC Besleme

8 - 50 Amper Nominal Akım



Genel Açıklamalar

İki kadranlı Fırçasız Servo Motor sürücüleri Hall Effect sensör sinyallerini geri besleme olarak kullanarak kapalı çevrim hız ve moment kontrolünü sağlarlar

Parametre ayarları sürücü üzerindeki potanslar ve anahtarlar tarafından yapılabilir

Not : *Hall sensör kabloları motor kabloları aynı yere bağlanmamalıdır.*

Alarm Durumları

a. Hall sensor sinyalleri doğru sıralamada değil
b. LV veya OV 2~3S. İki ve üç saniye arası düşük voltaj
c. Kısa devre veya aşırı sıcaklık
d. 6 Saniyeden fazla aşırı yük
e. Enerji kesilerek reset ettirilebilir

LED Indicator

SC : Yanık= kısa devre, Sönük=sürücü OK
P/A : Yanık=Sürücü OK enerji var, Sinyal veriyor=Sürücü alarmda
SHAFT : Yanık=Motor hareket ediyor, Sönük= Motor duruyor

Mekanik Fren Operasyonları

Mekanik fren koyma hızı motorun belirli bir hızının altında olmalıdır. Firmamıza danışınız.

Emin Start Verme

Sürücüye enerji verildiğinde motor hızının sıfır olmadığı tespit edilirse, sürücü hızın sıfır olmasına kadar çalışmaz.

Kontrol Sinyalleri

F/R : H veya Açık ise İleri, L veya Kapalı ise Geri
EN : H veya Açık ise Sürücü Dur, L veya Kapalı ise Sürücü Çalış
BK : H veya Açık ise Motor Dur, L veya Kapalı ise Motor Çalış (Frenle)
SV : 0 – 5 V. Hız referansı (112 K Giriş Direnci)
PG : Hız Bilgisi (impuls olarak), Çıkış (OC)
ALM : Alarm Çıkış (OC)

Potensiyometre ve anahtarlarla sürücüyü devreye almak

R - LG pot = Loop gain kapalı çevrim kazancı
R - PC = Maximum akım katsayısı
R - RT pot = Rampa zamanı
SW 1 = 60/120 Hall sensors
SW 2 = Açık/Kapalı çevrim
SW 3/4 = Hız veya akım kapalı devresi
SW 5 = Kapalı çevrim filtre zamanları
SW 6 = Rampa zaman ayarları
SW7,8,9,10 = Hız alanı seçimi

Yumuşak Yön Değiştirme

F/R ile yön hızlı bir şekilde değiştirirken güç katı durdurulur ve motorun sıfır hızına ulaşıncaya kadar motor boşa çıkar. Sıfır hız tespit edildiğinde motor tekrar doğru yöne doğru döner.

Maximum Akım Seçimi

$I_p >= 2 \times I_r$ veya $I_p >= 4 \times P_o / V_p$,
Ip : Max. akım / Ir : Motor anma akımı
Po : Motor çıkış gücü (W)
Vp : Sürücü anma voltajı (V)