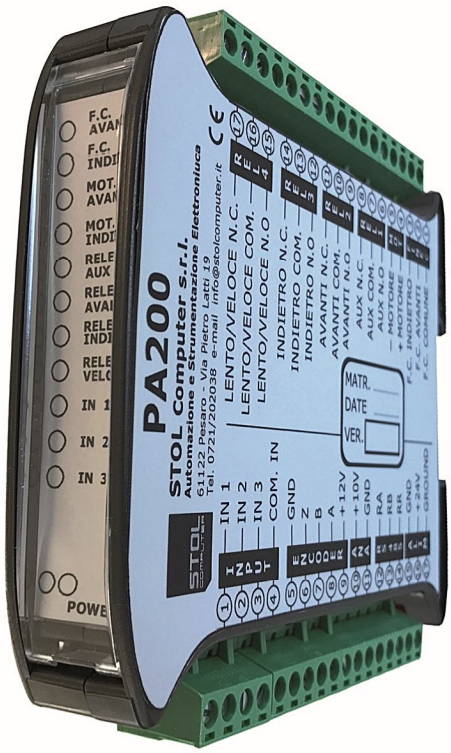
PA.
PA-200

Posizionatore un asse con Azionamento



PA200 è un posizionatore a un asse che può esere configurato per tre utilizzi diversi:

1_ pilotaggio diretto di motori DC24V

2_ pilotaggio. di azionamento esterno A/I-L/V

3_ pilotaggio di Inverter, (0-10V)

E' possibile affiancare 1,2...16 PA200 , in funzione del numero di assi richiesto dalla aplicazione specifica. Tramite colegamento seriale , con protocollo "Modbus" è possibile controllare il posizionamento da uno dei terminali della serie "TC" o da una qualunque altra apparecchiatura che preveda il "Modbus" PA200 permette , di effettuare veloci e precisi posizionamenti, integrati da eventuali rampe di accellerazione e/o decellerazione con impostazione della velocità min. e max.. La logica del posizionamento è decisa dal software presente sul Terminale di Controllo da cui è possibile anche lanciare la taratura automatica degli assi.

Stol Computer

Caratteristiche tecniche

_Lettura della posizione tramite encoder 12V di tipo AB (alimentazione fornita)

_Ingresso "Z" per l'autoapprendimento della quota di preset (Tacca di zero)

_N°1/4 uscite a relé (5A 250V) ausiliarie supplementari, configurabili via software

_Frequenza massima per l'encoder: 100.000 imp/sec.

_N°3 ingressi ausiliari supplementari PNP 24V configurabili dall'utilizzatore

_N°2 ingressi per "Fine corsa avanti" e " Fine corsa indietro"

_Uscita Motore: 24 VDC , 10A. Corrente max di spunto: 20A, Corrente di esercizio: 10A

_Protocollo di comunicazione tipo "Modbus"

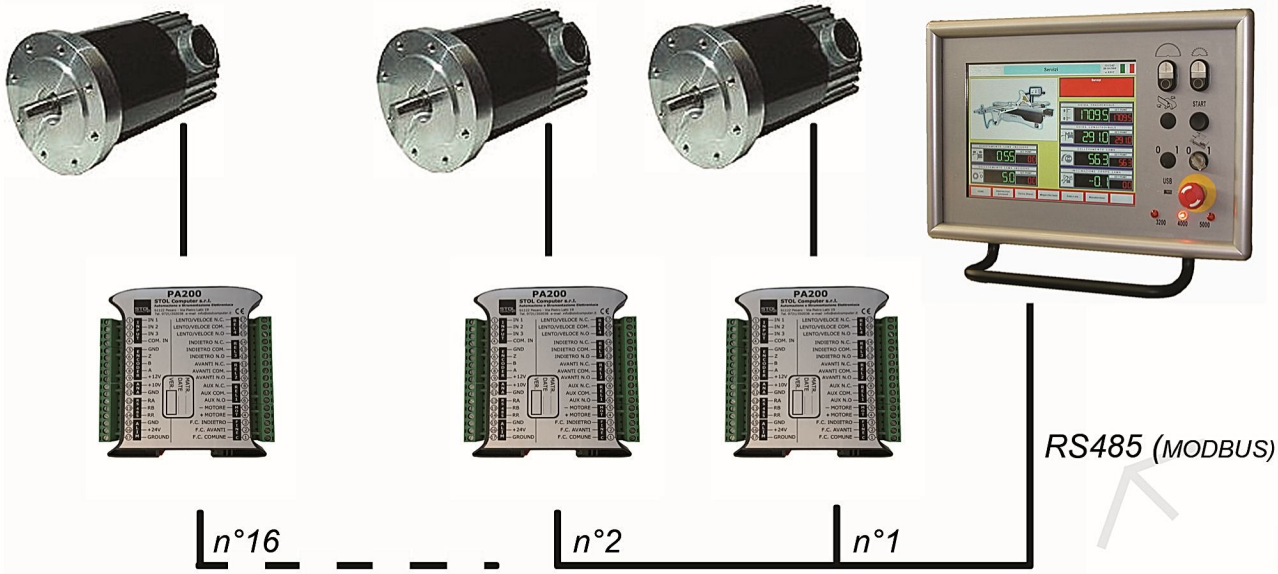
_ Uscita analogica 0-10V per pilotaggio di Inverter

_Alimentazione: 24 Vdc
consumo: 5VA

_Dimensioni: mm.100x20x120, predisposto per montaggio su barra DIN

PA.200

Esempio di configurazione



Programmazione parametri assi

Rallentamento	distanza di rallentamento prima della quota
Recupero giochi	abilitazione tipo recupero giochi: nessuno / avanti / indietro
Autocalcolo inerzia	abilitazione dell'autocalcolo della distanza di inerzia
Inerzia	valore della distanza di inerzia impostato o autocalcolato
Tolleranza Pos.	errore in eccesso ammesso al posizionamento
Tolleranza Neg.	errore in difetto ammesso al posizionamento
Oltre quota	distanza percorsa oltre la quota nel recupero giochi
Tempo inversione	tempo di intervallo dei relé di uscita in inversione direzione
Tempo tolleranza	tempo di attesa prima della verifica della tolleranza
Velocità minima	imposta il valore minimo di tensione per l'uscita
Velocità massima	imposta il valore massimo di tensione per l'uscita
Rampa salita	tempo di variazione tra velocità minima e velocità massima
Rampa discesa	tempo di variazione tra velocità massima e velocità minima

Per controllare i PA200 possono essere utilizzati i terminali di controllo della serie "TC" o qualsiasi altra elettronica, utilizzando il protocollo MODBUS.

Rivenditore autorizzato

Stol Computer srl
Soluzioni in elettronica

Pesaro 61122 PU
Via Pietro Latti 19
Tel. 0721.202038
www.stolcomputer.it
info@stolcomputer.it