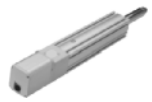




EtherCAT
ETA 201606

Univerzální řídicí jednotka pro elektrické servo pohony. Tato inovativní jednotka je schopna současného provozu ve třech různých režimech (pulzní, I/O a komunikace) a z jednotky je možné (volitelně) poskytovat informace z enkodéru nadřazenému řídicímu systému. Pomocí RS-485 je možné řídit až 16 jednotek TC100 najednou.

Řídicí jednotka TC100 je kompatibilní s těmito pohony:

			
Řada MET*	Řada MEQYC	Řada MES*	Řada MEHC

Vlastnosti

Popis	Hodnota
Počet řízených os	1
Kompatibilní pohony	METGC, METSC, MEQYC, MESH, MESH, MESS, MEHC
Rozměry jednotky (šířka x výška x hloubka) [mm]	30 x 153 x 74,5
Hmotnost jednotky [kg]	0,2
Vstupní napětí pro řízení [V]	24, stejnosměrné, ±10%
Vstupní napětí pro silový obvod [V]	24 nebo 48 stejnosměrné, ±10%
Pracovní režim	pulzní řízení, vstupně/výstupní řízení, režim komunikace
Způsob řízení motoru	uzavřená smyčka, vektorové řízení
Způsob zjišťování polohy	enkodérem
Rozlišení motoru [půlžů na otáčku]	vel. 25 = 9600, vel. 42 a 56 = 16000
Najíždění do referenčního bodu	moment nebo snímač
Režimy řízení pohybu	absolutní, přírůstkový, detekce překážky a trvalý
Počet poloh pohonu	1 až 127
Způsob nastavení poloh pohonu	komunikace, I/O, softwarově
Komunikační rozhraní	USB (virtuální port): mini USB, RS485 (half duplex): RJ45
Pracovní prostředí	teplota okolí: -20 až +80°C, relativní vlhkost max. 85% bez kondenzace, vnitřní použití bez přímého slunečního záření, prostředí bez přítomnosti hořlavých plynů a plynů způsobujících korozi, prostředí bez olejové mlhy a silného znečištění (prachem)

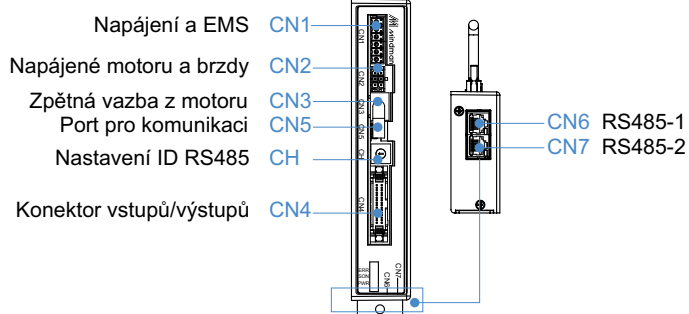
Objednací kódy

Popis	Objednací kód
Jednotka TC100, délka kabelu 1 m*	PTC100-01
Jednotka TC100, délka kabelu 3 m*	PTC100-03
Jednotka TC100, délka kabelu 5 m*	PTC100-05
Jednotka TC100, délka kabelu 10 m*	PTC100-10

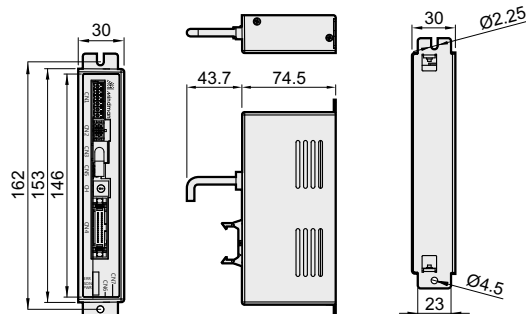
Jednotka TC100 je součástí dodávky pohonů řady METGC, METSC, MEQYC, MESH, MESH, MESS a MEHC. Není nutné ji objednávat samostatně. Zde uvedené objednací kódy jsou pro další použití.

*) Délka kabelu mezi jednotkou a motorem. Délka kabelu I/O je standardně 1,5m.

Popis konektorů

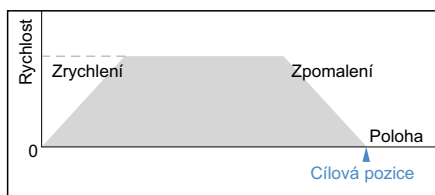


Rozměry



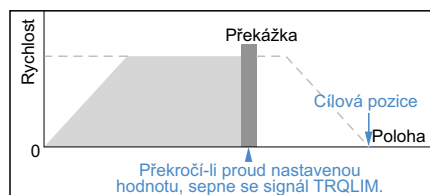
Hlavní pracovní režimy

Absolutní režim



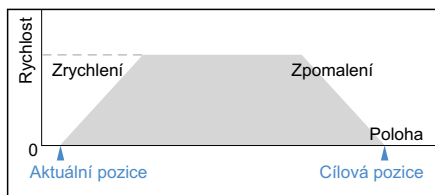
Pohyb na konkrétní polohu
Z výchozího (referenčního) bodu se pohon pohybuje do konkrétní polohy.

Režim detekce překážky



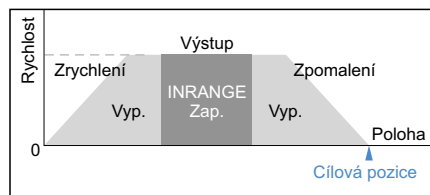
Jakmile dojde k překročení nastavené hodnoty proudu pro motor (pohon narazí na překážku a nepřekoná ji), pohyb se zastaví.

Přírůstkový režim



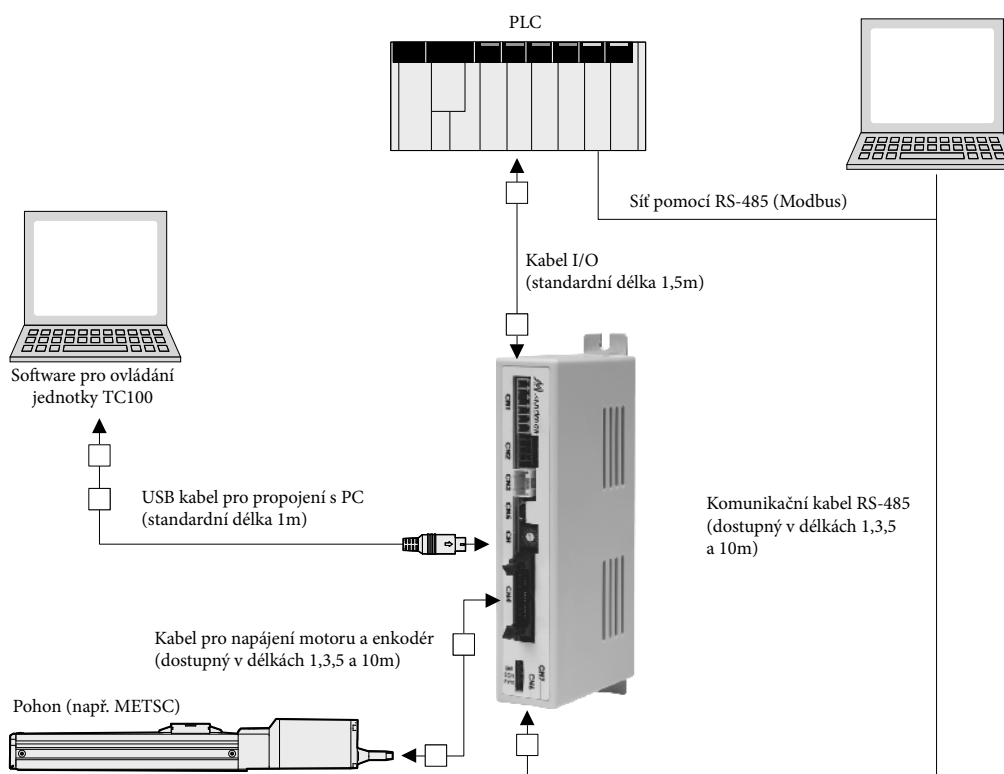
Pohyb o zadanou délku
Z aktuální polohy se pohon pohybuje o zadanou vzdálenost.

Režim signálu při dosažení rozsahu poloh

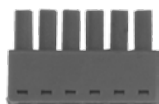


Při dosažení předem definovaného rozsahu dráhy pohybu se sepne výstupní signál INRANGE. Je-li poloha pohonu mimo tento rozsah dráhy, signál INRANGE nebude aktivní.

Zapojení



Příslušenství



Konektor pro napájení (CN1)
Obj. kód: PTC100-CONPOW00



Kabel vstupů a výstupů (I/O) (CN4)
Obj. kód: PTC100-CABIOL15
(standardní délka 1,5m)



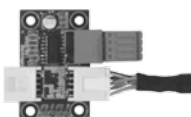
Kabel pro napájení motoru a enkodéru (CN2+CN3)
Obj. kód: PTC100-CABSTAx
(kde xx je délka kabelu: 01=1m, 03=3m, 05=5m, 10=10m)



USB kabel pro propojení s PC (CN5)
Obj. kód: PTC100-CABPCC01
(standardní délka 1m)



Komunikační kabel RS-485 (CN6/7)
Obj. kód: PTC100-CAB485xx
(kde xx je délka kabelu: 01=1m, 03=3m, 05=5m, 10=10m)



Modul pro výstup z enkodéru k dalšímu zpracování externím řídicím systémem
Obj. kód: PTC100-PCBENC00