

Motion Controller

Für elektromagnetische Motoren



SMC Hydra

- 2D-Vektorbewegung mit linearer Interpolation, unabhängige Einzelachs-bewegungen
- Digitale Ein- und Ausgänge
- Optional: Encoder-basierter Trigger-Ausgang
- Optional: Position Capture Eingang: Positionserfassung in Echtzeit per digitalem Eingang
- Optional: Dynamische Positionskorrektur
- Joystick-Bedienung via CAN-Bus

Universeller digitaler Motion Controller

Für DC-Servo- und bürstenlose DC-Motoren (BLDC), Linear- und Torquemotoren (2 / 3 Phasen), 2-Phasen-Schrittmotoren. 24 V / 48 VDC Ausgangsspannung, Leistung bis 200 W pro Kanal. Maximaler Ausgangsstrom 10 A pro Phase (effektiv). Sinuskommutierter Betrieb. Servofrequenz 4 kHz.

Umfangreiche Funktionalität, Softwareunterstützung

Automatisches Finden der Motorphase. PID-Regler für Position und Geschwindigkeit. Umfangreiche Softwareunterstützung, z.B. für NI LabVIEW, dynamische Bibliotheken für Windows und Linux.

Schnittstellen

Kommandierung über TCP/IP, RS-232. Nur RM-Version: zusätzlich USB. Manuelle Bedienung über Joystick via CAN-Bus (Zubehör). Digitale Ein- und Ausgänge für Automatisierung. Opto-entkoppelte Eingänge, 4 analoge Ausgänge.

Werksoptionen

- Encoder-Interface-Module DeltaStar und DeltaStar Eco
Erforderlich zur Ansteuerung positionsgeregelter Antriebe (Rotations- oder Linearencoder). Differenzielle Signalübertragung für digitale (A/B) oder analoge (sin/cos) Encodersignale, Eingänge für Endschaltsignale. Bitte bei Bestellung angeben.
Trigger-Optionen mit DeltaStar: Trigger-Ausgänge, Position Capture Input (Positionserfassung in Echtzeit per digitalem Eingang)
Trigger-Optionen mit DeltaStar Eco: Trigger-Ausgänge
- Dynamische Positionskorrektur
Positionsabweichungen für eine ausgewählte Konfiguration von Linear- oder Rotationstischen werden mit hochgenauen Messsystemen ermittelt und als Korrekturtabelle im Controller abgespeichert. Die Korrektur wirkt auch dynamisch. Einzel-Achs Mapping, nur ab Werk in Kombination mit einem PI Positioniersystem erhältlich. Bitte bei Bestellung angeben.

Zeichnungen / Bilder



U-521, Abmessungen in mm



SMC Hydra CM, 2-achsiger Motion Controller

Bestellinformationen

71609600

SMC Hydra CM Motion Controller, 24 V, TCP/IP, RS-232, 2 Achsen, Kompaktgerät

71609601

SMC Hydra TT Motion Controller, 24 V, TCP/IP, RS-232, 2 Achsen, Tischgerät

71609602

SMC Hydra TT Motion Controller, 48 V, TCP/IP, RS-232, 2 Achsen, Tischgerät

71609603

SMC Hydra CM Motion Controller, 48 V, TCP/IP, RS-232, 2 Achsen, Kompaktgerät

71609604

SMC Hydra RM Motion Controller, 24 V, TCP/IP, RS-232, USB, 4 Achsen, 19"-Controller

71609605

SMC Hydra RM Motion Controller, 48 V, TCP/IP, RS-232, USB, 4 Achsen, 19"-Controller

71609626

Netzteil für SMC Hydra CM, 24V, 120 W

71609631

SMC Hydra DeltaStar Encoder-Interface-Modul

71609632

SMC Hydra DeltaStar Eco Encoder-Interface-Modul

71609633

Joystick für SMC Hydra, 2 Achsen

71609635

Triggerkabel für SMC Hydra DeltaStar, Mini-HDMI auf BNC

71609638

SMC Hydra RM Motion Controller, 48 V, TCP/IP, RS-232, USB, 2 Achsen, 19"-Controller

71609644-0000

SMC Hydra Dynamische Positionskorrektur für Lineartische inkl. Vermessung der Achse und Messprotokoll (Laser-Interferometer)

71609644-0001

SMC Hydra Dynamische Positionskorrektur für Rotationstische inkl. Vermessung der Achse und Messprotokoll (Heidenhain RON-905 Master-Encoder)