

Actionneur TT230 Servo-variateur AC



Fonctions

- DS402 inclus capture et master-slave
- Fonction came, émulation pas-à-pas
- Variateur de vitesse analogique, positionneur

Etage de puissance

- Etage de puissance IGBT
- Courant nominal 2.5 A ... 8.5 A / 230 V

Interfaces

- RS 232
- Bus de terrain CANopen®, EtherCAT®
- E/S digitales et analogiques

Sécurité

- Safe Torque Off SIL 2

Outils

- Gestionnaire de projets
- Configuration et diagnostic multi-axes
- Modèles d'application pour configuration rapide

Servo-variateur AC TT230

Le servo-variateur AC TT230 est un contrôleur AC basse puissance flexible avec de remarquables performances. La version de base offre déjà les fonctions et interfaces nécessaires pour couvrir une vaste gamme d'applications mono ou multi-axes.

Spécifications électriques

Type	TT230		
	/05	/11	/17
Courant crête [Arms]	5.0	11	17
Courant nominal [Arms]	2.5	5.5	8.5
Tension	1x230 VAC, 50..60 Hz		

Boucles d'asservissement

- Variateur numérique pour moteurs AC synchrones
- Régulateur de courant 62.5 μ s
- Régulateur de vitesse/position $\leq 500 \mu$ s
- Régulation position, vitesse et couple
- Vitesse maximale 25'000 t/min

Feedbacks

- Interface résolveur
- Interface codeur incrémental
- Interface capteurs à effet Hall
- Interface codeur SinCos
- Hiperface® inclus multi-tours

Interfaces de communication

- RS232 max. 19.2 kbit/s
- Bus de terrain CANopen® ou EtherCAT®
- DIP switches pour adressage

Fonctions de sécurité

- Safe Torque Off SIL 2

Interfaces E/S

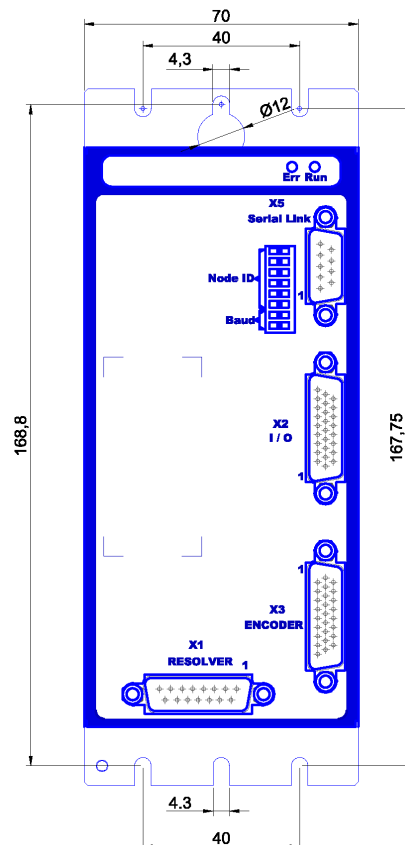
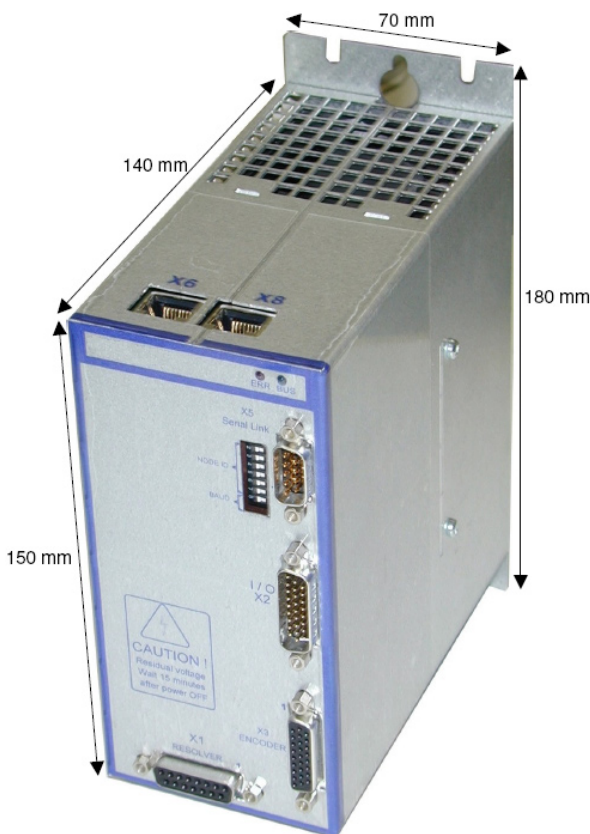
- E/S avec fonctions dédiées (Enable, fin de course, origine, etc.)
- Sorties digitales paramétrables
- Toutes les E/S digitales opto-isolées
- Sorties digitales High-Side
- Entrées analogiques ± 10 V / 12 bit
- Sorties analogiques ± 2 V / 8 bit
- Sortie "Variateur OK"
- Contrôle frein du moteur
- Fonction STO deux canaux

Standards

- CE
- UL listed



Dimensions mécaniques



Domaines d'application

Le concept fonctionnel très souple permettant de choisir le mode de fonctionnement du variateur offre la possibilité de répondre aux exigences les plus diverses avec un seul type d'appareil, de l'exécution d'une simple commande de positionnement à la gestion autonome d'un module machine.

Concept fonctionnel

- Choix de la fonctionnalité du variateur :
 - Version de base (ex. CANopen DSP-402)
 - Positionneur
 - Emulation pas-à-pas
 - Variateur de vitesse analogique
- Bibliothèques de fonction :
 - Standard modes (DSP-402)

Outils

- Gestionnaire de projets
- Oscilloscope digital
- Bibliothèques de moteurs
- Monitoring multi-axes
- Assistant de paramétrage
- Fonction auto-tuning pour les boucles d'asservissement
- Fonction auto-phasing pour adaptation moteur et capteur
- Modèles d'application

The screenshot displays the 'Indexer motor configuration' software interface. The main window is divided into several sections:

- Motor data:** Manufacturer: Mavlor, Motor name: BLS71A/230V, Motor type: Rotative, Special/Person code: 06/21/2007.
- Drive parameters:** Max. current (A): 8.00, Rated current (A): 2.11, I2t protection: I2t mode: Fus, Speed limit: Max. Speed (rpm): 720.
- Indexer control:** A state diagram showing transitions between 'Power disabled', 'Fault', and 'Power enabled' states. 'Switch On Disabled' is highlighted in yellow.
- Drive Control:** Includes 'Start motor phasing', 'Enable brake control', 'Brake on', 'Homing profile', 'Position profile', and 'Velocity profile' settings.
- Inputs/Outputs:** Lists digital inputs (IN1-9) and outputs (OUT1-4).
- PDO mapping dialog:** A table for mapping Control Area Objects (COBs) to Process Data Objects (PDOs).

Transmission type	CoBID	1	2	3	4
Receive PDO1	FD 202	ControlW			
Receive PDO2	FD 302	TargetV			
Receive PDO3	1 402	IPrec1			
Receive PDO4	0 502	TargetPos			
Transmit PDO1	FD 182	StatusW			
Transmit PDO2	FD 282	VelAct			
Transmit PDO3	1 382	ActPos			
Transmit PDO4	0 482	ActPos			

Communication cycle period (µs): 10000 SYNC producer Export this config. to the user program

Addresses

