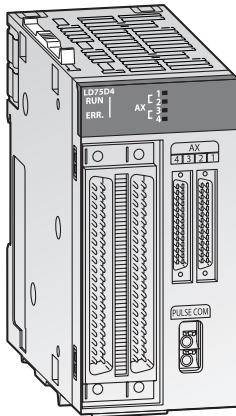


Moduły pozycjonowania serii MELSEC L



Sterowanie napędami o dużej rozdzielczości

Seria MELSEC L oferuje dwa różne rodzaje modułów pozycjonujących, przeznaczonych do sterowania maks. czterema osiami.

- LD75D□ z wyjściem różnicowym
- LD75P□ z wyjściem typu otwarty kolektor

Te moduły pozycjonowania mogą być używane ze standardowymi serwowzmacniaczami Mitsubishi Electric (MR-ES-A, MR-J4-A).

Wszystkie moduły pozycjonujące serii MELSEC L zapewniają funkcję interpolacji, obsługę prędkości pozycjonowania itp.

Moduł z wyjściem typu otwarty kolektor umożliwia pozycjonowanie w otwartej pętli regulacji. Moduł generuje ciąg impulsów, który stanowi polecenie przemieszczenia. Prędkość jest proporcjonalna do częstotliwości impulsów, a pokonywana odległość jest proporcjonalna do długości ciągu impulsów.

Ze względu na fakt, iż wyjście różnicowe pozwala na stosowanie długich kabli, moduł z wyjściem różnicowym nadaje się do połączenia z umieszczonym w dużej odległości układem napędowym.

- Do 600 danych o pozycji na oś
- W module LD75P4 maksymalna prędkość sygnału wyjściowego wynosi 200 kimp./s oraz 4 Mimp./s w module LD75D4
- Szybkie sterowanie urządzeniami o wysokiej rozdzielczości, jak liniowe serwonapędy czy silniki z bezpośrednim napędem
- Redukcja drgań maszyny przy zastosowaniu dodatkowego systemu przyspieszania/hamowania
- Wizualizacja danych w pamięci buforowej modułu pozycjonującego za pomocą konfigurowalnych wykresów

Dane techniczne	LD75D1	LD75D2	LD75D4	LD75P1	LD75P2	LD75P4
Dostępne osie	1	2	4	1	2	4
Częstotliwość wyjściowa	imp./s	—	2-osiowa interpolacja liniowa, 2-osiowa interpolacja kołowa	—	2-osiowa interpolacja liniowa, 2-osiowa interpolacja kołowa	2-/3-/4-osiowa interpolacja liniowa, 2-osiowa interpolacja kołowa
Elementy danych pozycjonowania na oś	600					
Rodzaj wyjść	Wzmacniacz różnicowy			Otwarty kolektor		
Sygnał wyjściowy	Seria impulsów					
Pozycjonowanie	metoda	Sterowanie punkt-do-punktu (PTP), sterowanie trajektorią (możliwość ustawienia przemieszczenia liniowego i po łuku), regulacja prędkości, sterowanie przełączaniem prędkość – położenie				
	zakres	System absolutny/przystosowy: -214 748 364,8–214 748 364,7 μm -21 474,83648–21 474,83647 cali 0–359,99999 stopni (absolutne); 21 474,83648–21 474,83647 (przystosowe) -2 147 483 648–2 147 483 647 imp. Wtrybie sterowanie przełączaniem prędkość – położenie (tryb INC)/sterowanie przełączaniem położenie-prędkość: 0–214 748 364,7 μm 0–21 474,83647 cali 0–21 474,83647 stopni 0–2 147 483 647 imp.				
	prędkość	1–1 000 000 imp./s 0,01–20 000 000,00 mm/min 0,001–200 000,000 stopni/min 0,001–200 000,000 cali/min				
	kształtowanie rozpędzenia/hamowania	Automatyczne trapezoidalne lub po krzywej w kształcie S dla przyspieszania i hamowania				
	czas rozpędzenia/hamowania	1–83 88 608 ms (dla każdego czasu przyspieszenia i czasu hamowania można ustawić cztery wzorce)				
czas hamowania nagłego	1–8 388 608 ms					
Liczba zajętych punktów we/wy	32	32	32	32	32	32
Wewnętrzny pobór prądu	mA	510	620	760	440	480
Wymiary (SxWxG)	mm	45x90x95	45x90x95	45x90x95	45x90x95	45x90x95
Dane do zamówienia	Nr kat.	251448	251449	238095	251446	251447
						238096