

OLCU-FL

Контроллер моторизированных позиционеров без обратной связи



Преимущества серии

- Высокопроизводительная программно-аппаратная архитектура обеспечивает стабильную и надежную работу и быстрый отклик.
- Позволяет задать точные пределы положения в положительном и отрицательном направлении, а также нулевое положение.
- Поддерживает функции относительного и абсолютного движения, дискретного движения, перемещения по пользовательским координатам.
- Возможность калибровки предельных погрешностей.
- Богатая библиотека команд и пакет разработки программного обеспечения расширяет возможности управления.
- Интерфейс Ethernet позволяет осуществлять дистанционное и централизованное управление.

Описание серии

Прецизионный контроллер движения без обратной связи OLCU-FL предназначен для управления 5-фазными 57-шаговыми двигателями. Система использует встроенный ARM процессор и программируемую логическую интегральную схему. Встроенная операционная система на чипе ARM управляет коммуникацией и движением контроллера, а также предоставляет универсальные интерфейсы разработки, обеспечивая гибкость системы при необходимости доработки программного обеспечения.

Параметры моделей

Модель	Количество осей
OLCU2FL	2
OLCU4FL	4
OLCU6FL	6

Основные параметры

Регулировка частоты импульсов	Автоматический расчет на основе скорости движения и количества импульсов на оборот двигателя	Режим управления	Микрошаговый
Максимальная частота импульсов, МГц	5	Коммуникационный интерфейс	Ethernet+RS232
Источник питания	24 В постоянного тока	Предельное напряжение сигнала	≤24 В постоянного тока
Количество бит на импульс	32	Количество бит на ускорение	32
Тип двигателя	Биполярный 5-фазный 57-шаговый двигатель постоянного тока	Задаваемые пределы	Положительный предел, нулевой предел, отрицательный предел
Выходной ток, А/фаза	<1,8		