

## FBCU-SL

### Контроллер моторизированных позиционеров с обратной связью



#### Преимущества серии

- Определяет фактическое перемещение позиционера, сравнивает его с заданным значением и корректирует разницу при работе в замкнутом контуре управления.
- 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.
- Сбор и обработка сигнала осуществляется ПЛИС, обладающей высокой устойчивостью к помехам и низкой задержкой обработки.
- Богатая библиотека команд и пакет разработки программного обеспечения расширяет возможности управления.
- Интерфейс Ethernet позволяет осуществлять дистанционное и централизованное управление.

#### Описание серии

Прецизионный контроллер движения с обратной связью FBCU-SL предназначен для управления 2-фазными 86-шаговыми двигателями с энкодером или без него. 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
FBCU2SL	2
FBCU4SL	4
FBCU6SL	6

## Основные параметры

<b>Регулировка частоты импульсов</b>	Автоматический расчет на основе скорости движения и количества импульсов на оборот двигателя	<b>Режим управления</b>	По схеме ключевой стабилизации тока
<b>Максимальная частота импульсов, МГц</b>	5	<b>Коммуникационный интерфейс</b>	Ethernet+RS232
<b>Источник питания</b>	24 В постоянного тока	<b>Предельное напряжение сигнала</b>	≤24 В постоянного тока
<b>Количество бит на импульс</b>	32	<b>Количество бит на ускорение</b>	32
<b>Тип двигателя</b>	2-фазный 86-шаговый двигатель	<b>Задаваемые пределы</b>	Положительный предел, нулевой предел, отрицательный предел
<b>Выходной ток, А</b>	<7		