

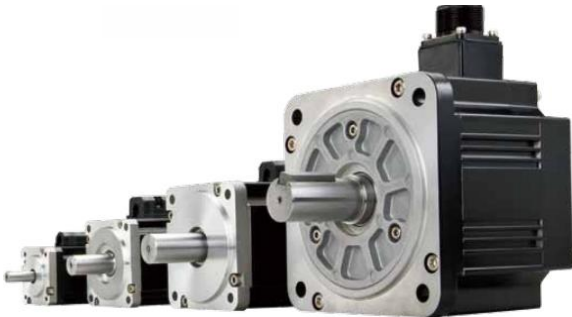
Aratron

Sätt dina tankar i rörelse

Servomotorer



Sätt dina tankar i rörelse



HIWIN AC servomotorer från 50W > 2kW

Servomotorerna går att få med 13bit /17bit inkrementell enkoder samt även med 17bit absolutenkoder.

Motor typ	T _C	T _P	n _{nenn}	n _{max}	T _B	J	m
Standard motor	[Nm]	[Nm]	[min ⁻¹]	[min ⁻¹]	[Nm]	[kg·m ² ·10 ⁻⁴]	[kg]
	Nom. Moment	Peak Moment	Nom. Varvtal	Max Varvtal	Broms Moment	Masströghet	Vikt
50W FRLS	0,16	0,48	3000	4500	0,32	0,02	0,45
50W FRMS	0,16	0,48	3000	4500	0,32	0,025	0,38
100W FRLS	0,32	0,96	3000	4500	0,32	0,036	0,63
100W FRMS	0,32	0,96	3000	4500	0,32	0,051	0,54
200W FRLS	0,64	1,92	3000	4500	1,3	0,17	0,95
400W FRLS	1,27	3,81	3000	4500	1,3	0,27	1,31
400W FRMS	1,27	3,81	3000	4500	1,3	0,44	1,31
750W FRMS	2,4	7,2	3000	4500	2,4	1,4	2,66
1kW FRMM	4,77	14,3	2000	3000	10	7,6	5,4
2kW FRMM	4,77	14,3	2000	3000	10	7,6	5,4

Applikationsexempel:
Linjärenheter med hög precision



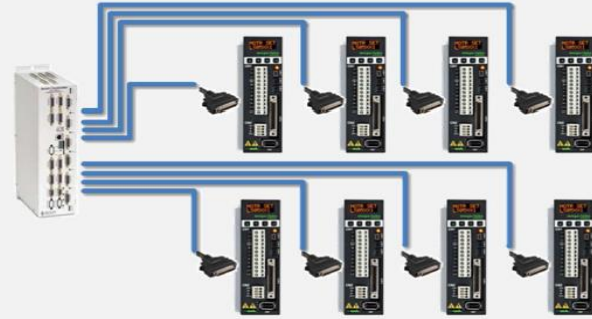
HIWIN D2 Servodrivers

Intelligent programmerbar Standard Driver har en stor flexibiliteten. D2 har färdiga program för referenskörningar samt en gratis mjukvara "lightening" som förenklar parameterinställning. D2 är lämplig för positionering, hastighetskontroll samt enklare I/O kontroll. Optioner: Modbus (RTU och ASCII) för seriell kommunikation mot bl.a. HMI display för att visa värden. EtherCAT interface (CoE) för avancerad CNC kontroll eller (mega-ulink) som erbjuder bra gränssnitt med API som passar mot andra mjukvaror och programspråk. Med en PDL koder kan HIWIN servodriver enkelt programmeras och styra positioner och hastigheter mm. D2 Driver fungerar såväl "Standalone" som en enkel PLC eller som slav till en extern PLC eller PC styrsystem beroende på vad som passar bäst.



Traditional command interfaces

- Pulse command
- Voltage command



EtherCAT interfaces

- Less wire/Cost down
- Reduce disturbance
- Access drive parameters directly

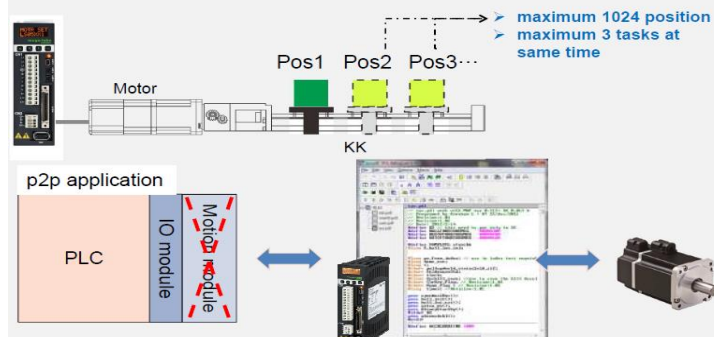


mega-ulink interfaces

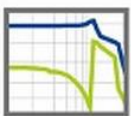
- Cost efficiency solution
- No motion control card
- Point-to-point application



Process description language (PDL)



Exempel på några egenskaper & funktioner



High speed response

High acceleration response

Vibration Suppression Feature

Built-in accuracy Improvement features

Electronic gear ratio and Encoder Emulator

High speed Communication Interface

Simple set up

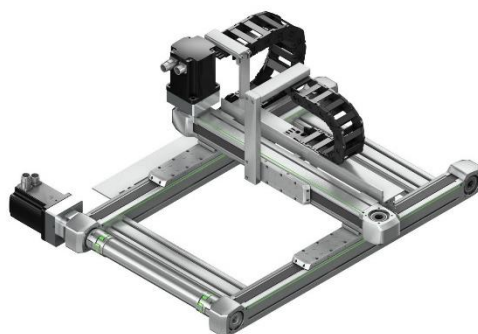
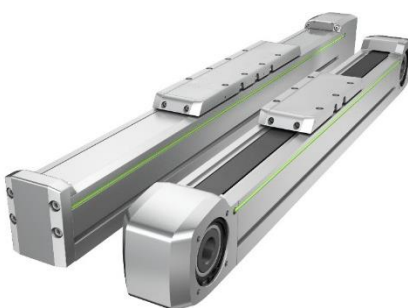
Servomotorer & Direkt drivna momentmotorer



Direkt drivna linjärmotorer



Linjärenheter & Linjärsystem



Linjärmotorenheter & Linjärmotorsystem

