

玛威诺MAVILOR伺服控制器维修

产品名称	玛威诺MAVILOR伺服控制器维修
公司名称	常州凌肯自动化科技有限公司
价格	.00/个
规格参数	品牌:凌肯 维修类别:伺服驱动器 维修地点:常州武进经开区华丰路6号
公司地址	江苏省常州市武进区力达工业园4楼
联系电话	13961122002

产品详情

公司秉承“迅捷，高效，优价”的服务理念，借助于完善的管理平台，充分利用公司的人力、技术、备件等资源，帮助广大客户解决了生产上的后顾之忧，创造了良好的经济效应和社会效应。常州凌科自动化科技有限公司是一家专业提供工业自动化控制产品和驱动产品全方位维修服务和自动化系统工程服务的高新技术企业。

直流伺服和交流伺服相似，可以采用控制器开环控制方式，控制器半闭环控制和全闭环控制系统。直流伺服系统控制面板结构如下，面板右侧为与直流伺服电机接口板的接口，包括电机驱动接口和编码器接口；左侧为与运动控制器面板的接口，包括位置控制模式接口和速度控制模式接口。M-信号为直流无刷伺服电机的电源线，用于驱动电机的运动。A-，B-，C-，0V信号为编码器信号，用于反馈电机轴的实际位置。/A，/C，5V，PUL，DIR，OGND，OVCC，GND，DAC，RESET，ALM，ENABLE为与控制器相连的控制信号。其含义为：A，/A，/C为驱动器反馈给运动器控制器的编码器信号。5V为电源。PUL，PUL-为脉冲信号。

用于位置模式下的电机控制。DIR，DIR-为方向信号，用于位置模式下的电机控制。OGND，OVCC，GND分别为模拟地，模拟电源和数字地。DAC为驱动器接受的模拟控制信号，范围一般为-10V-10V。RESET，ALM，ENABLE为控制信号，分别表示驱动器的复位，报警以及使能功能。直流伺服驱动器通常具有速度控制模式和位置控制模式。采用位置模式时，输入控制信号为脉冲和方向（或是正负脉冲），采用速度模式时，输入控制信号为模拟量。驱动器将输入信号转化为速度控制信号，经过速度控制器转化为电流控制信号，电流信号通过PWM回路作用于功率扩大模块的输出模块，最后施加给电机。直流伺服驱动器采用IDM智能伺服驱动器IDM240/640是嵌入式智能、高精密、全数字化的伺服驱动器。

可驱动方波或正弦波无刷伺服电机（PMSM），直流有伺服电机，通过CAN或RS-485接口可组成多达256个轴的分布式智能网络运动系统，嵌入的高级可编程运动语言（TML）提供各种高级运动控制和plc专用功能。直流伺服系统主要特点如下：分布式智能，单轴主控运行或从动轴模式控制模式：位置，速度，转矩，电压，外部变量运动模式：脉冲+方向，电子齿轮，Profiling，Contouring可编程保护：位置误差，过流，过压或欠压，I2t，DSP控制技术：基于MoTlonChipTM技术RS232/485串行接口，波特率可达115

KBCAN2.0局域总线，兼容CANopen，波特率可达1MHz输出电流：连续电流5A/8A。

峰值电流16A，电源电压：12-48VDC（IDM240），12-48VDC（逻辑电源）/80V（电机）（IDM640）紧凑结构设计：136x84.5x26mm控制软件采用EasyMotionStudio，控制软件特点如下：高级图形化评估分析编程工具EasyMotionStudio平台快速设置电机、驱动器参数及编程运动程序，TML_LIB函数库是智能化伺服驱动器在PC上执行运动控制应用的一个函数库，在C/C、Basic、Delphi、Labview开发的应用程序中调用库中的.DLL文件执行后，能直接与驱动器通信、设置参数、查询状态、传送命令、定义运动，测试输入输出状态等。StarterKitforIDM包含驱动器的完整组件。包括一个IDM640驱动器，一个电机，一个I/O板，EasyMotionStudio软件，以及应用程序的帮助和完整文件。是测试您的运动控制程序的理想实验平台。