

MSC II Motion Controller运动控制器

产品名称	MSC II Motion Controller运动控制器
公司名称	廊坊市迈创液压设备有限公司
价格	.00/个
规格参数	
公司地址	廊坊市广阳区紫金华府1-1-603
联系电话	13313265765

产品详情

MSC II运动控制器与MSC I的关系除了MSC I之外，还提供MSC II。与MSC I相比，它提供了更高的计算能力、更短的周期和额外的现场总线选项，如EtherCAT。MSC II不包括模拟输入和输出。对于需要模拟输入和输出的应用，建议使用模拟扩展模块QAIO 16/4或QAIO 2/2。

运动控制器描述：

集成PLC功能的可自由编程多轴运动控制器电液轴的闭环控制典型应用：多轴运动控制的计算液力电轴位置、速度、压力/力闭环控制（现场总线通信）及位置传感器的评价进一步的可能性：利用模拟扩展模块实现对轴的闭环控制通过现场总线或以太网与任何类型的设备（显示器、控制站等）进行数据交换。

运动控制器技术数据：

概述：设计用于短周期和低时基方差（抖动）的快速精确闭环控制硬件基于PC的电源（MPC5200）利用现场可编程门阵列实现输入输出数据的硬同步足够的CPU性能在后台运行PLC任务嵌入式软件实时操作系统闭环循环时间典型闭环计算次数（不包括后台任务和通信）：- 2轴PID 0.1毫秒- 2轴复合环路和PLC 0.2毫秒。

维护：

无需维护：无风扇、无电池等。

环境的：

电磁兼容CE符合EN 61000-6-4/EN 61000-6-2，冲击/振动冲击：IEC 60068-2-27振动：IEC 60068-2-6；温度：环境温度：+0 °至+50 °C

可编程逻辑控制器标准信号IEC

61131-2安装DIN导轨：4输入/输出：在Mac开发环境中，可配置输入/输出，每个24 V，最大0.5 A，短路和过载。

总线：

两个独立的CAN/CANopen接口10 kbit/秒到1 Mbit/秒本地CAN位于模块接头左右两侧通过QEbus-CAN模块连接宽罐外壳顶部提供的控制器局域网输入（Sub-D，9极，母）和控制器局域网输出（Sub-D，9极，公）连接器可选现场总线以太网实时主机Profibus-DP从站。

其他接口：

以太网作为MACS开发环境的编程接口作为TCP/IP和UDP/IP接口，用于应用程序和其他设备之间的数据交换（连接器RJ45）SIO串行输入/输出RS 232接口，用于应用程序和附加设备（接头Sub-D，9极，内螺纹）之间的数据交换通用串口总线固件下载应用程序的上传和下载。

传感器接口：

4多用途传感器接口在MACS开发环境中可配置为：a) 增量编码rb) SSI Masterc) SSI Slave符合RS 422/RS 485的信号电平独立，双向，开路监测。

模块总线：

扩展模块接口（E总线）接头位于模块的右侧和左侧10Mbit/s移位寄存器串行总线最多提供7个扩展模块在MACS开发环境中可配置。

设备监控：看门狗功能

如果出现错误，所有数字和模拟输出都将被硬件禁用，并附加用于监控的数字输出用户可编程看门狗功能。

功率：

直流电源24 V直流（18..32 V）选择电压（安全特低电压）典型模块消耗：单独提供0.5 A数字24 V输出消耗：2 A。