

Panasonic

SERIE MINAS



SERIE MINAS

Modos de Control

Posición

Velocidad

Par

Simulador de conducción

Seguimiento de velocidad

Roscadoras

Puertas rotativas

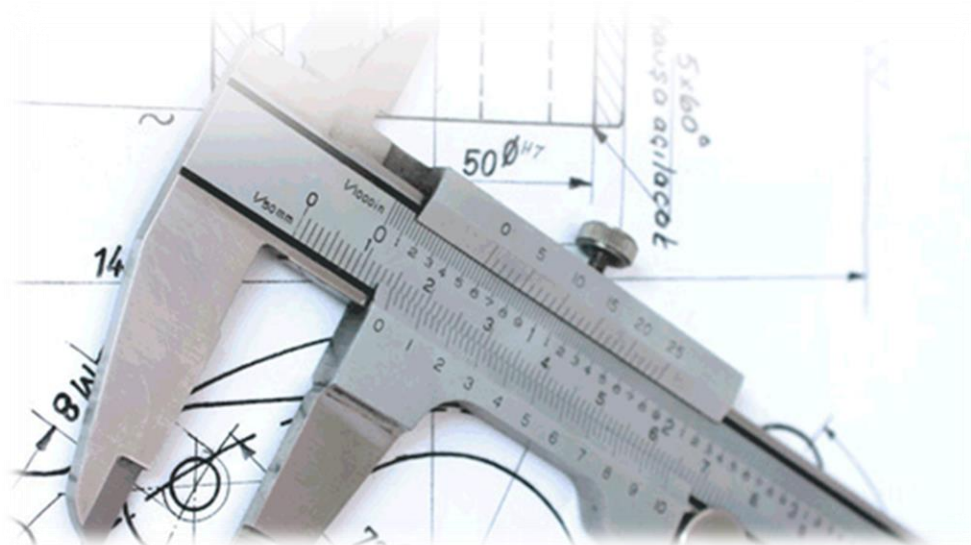


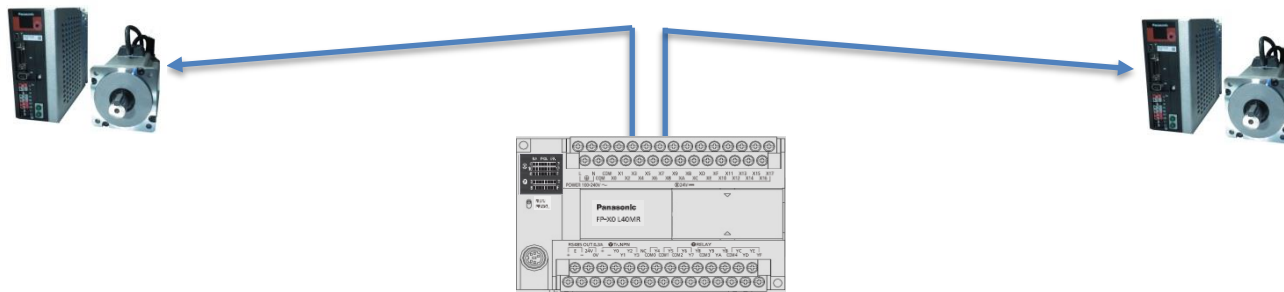
Modos de Control

Posición

Velocidad

Par

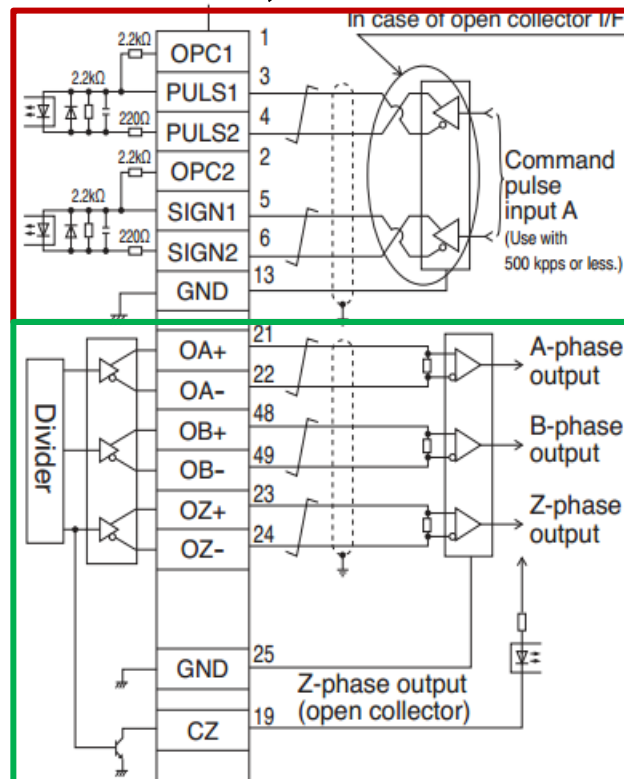
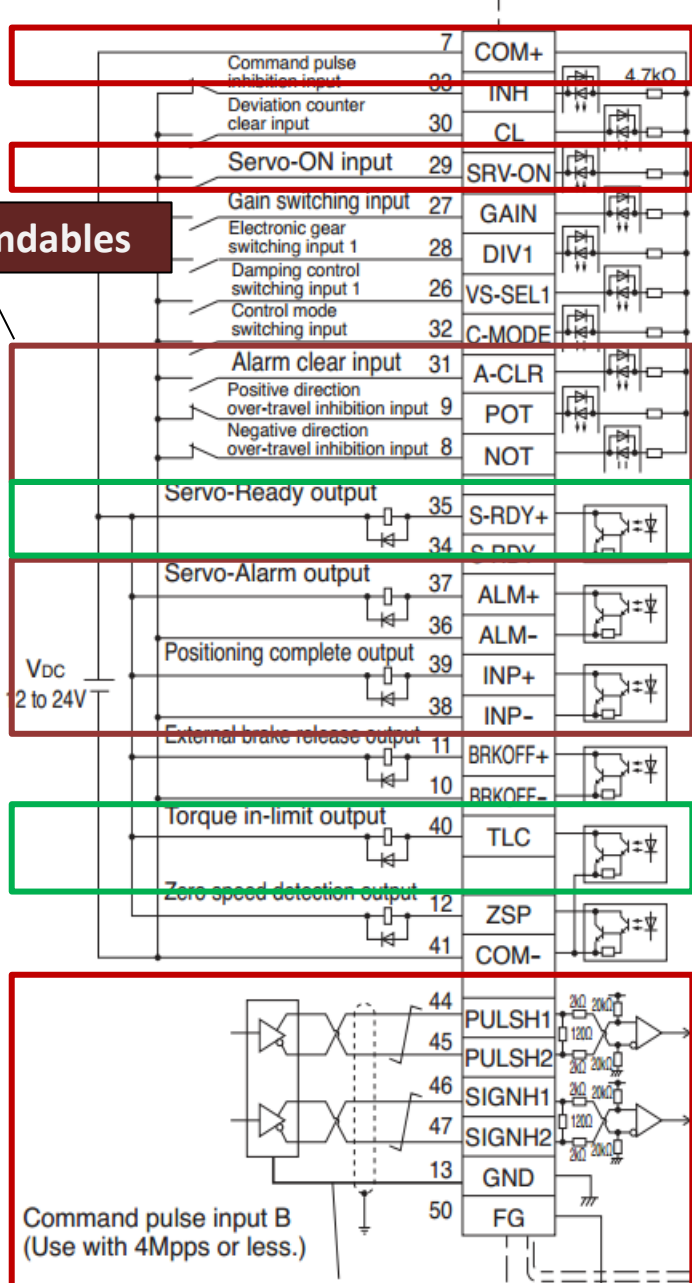




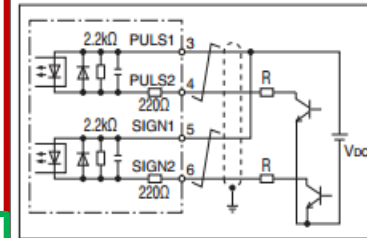
Control de posicionamiento por pulsos (500 Kpps)

FORMATO	SEÑALES	<div style="background-color: #4a7ebb; color: white; padding: 5px; border-radius: 10px; display: inline-block;"> Modos de Control posibles Panasonic </div>	
CW-CCW	CW CCW		
IMPULSO SEÑAL	IMPULSO SEÑAL		
DESFASE DE 90° A-B	A B		

Recomendables

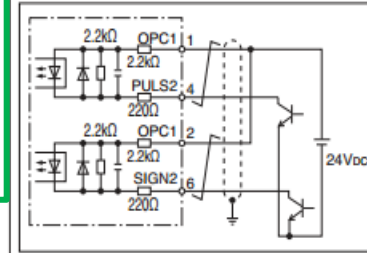


(1) When you use the external resistor with 12V and 24V power supply



V _{DC}	Specifications of R	$\frac{V_{DC}-1.5}{R+220} \approx 10mA$
12V	1kΩ/2W	
24V	2kΩ/2W	

(2) When you do not use the external resistor with 24V power supply



(Twisted pair)

En función de la aplicación

(-10 to +10V)
Negative direction torque limit input (-10 to +10V)

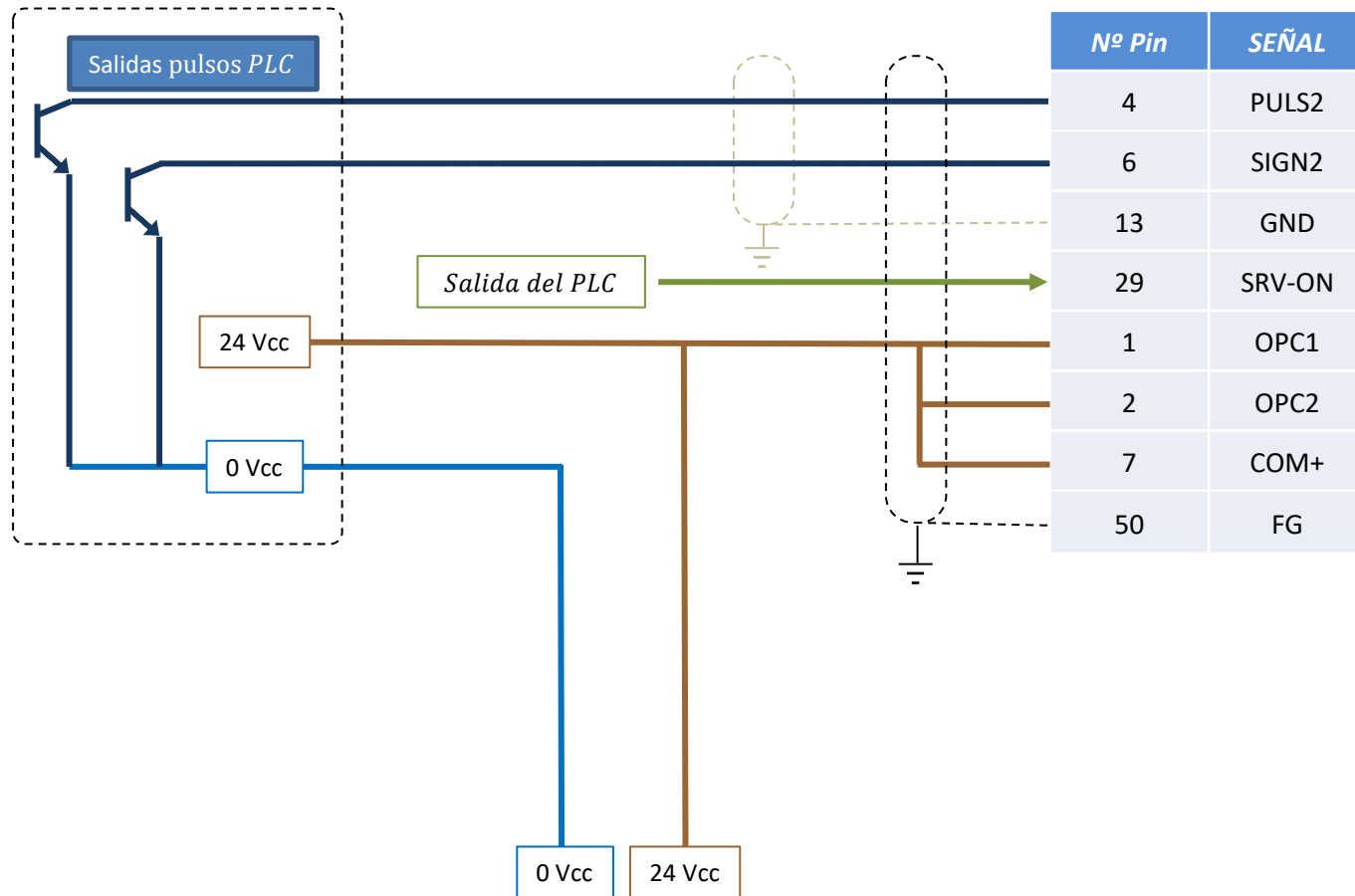
Velocity monitor output
Torque monitor output

Be sure to connect.

X4

CONEXIONADO NPN MINAS A5

Salida a colector abierto, NPN

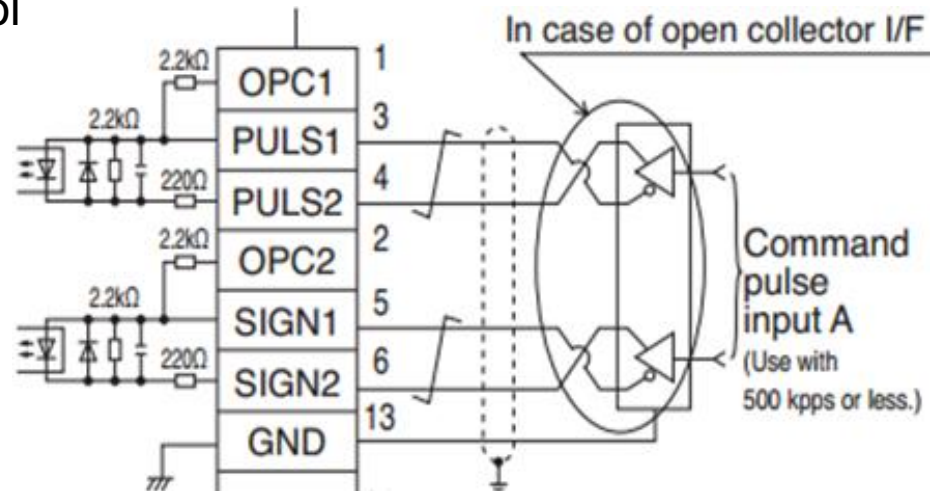
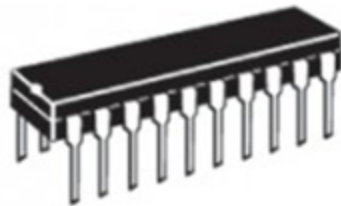


Control de posicionamiento mediante LINE DRIVER (4Mpps)

Line Driver I/F

Este es un buen método de transmisión de señal que resulta menos sensible a los ruidos.

Recomendamos éste modo de control para mayores precisiones y para mantener la fiabilidad de las señales.



Instrucciones de salidas de pulsos	FP-X0	FP0R	FPX	FPΣ
Control Trapezoidal	F171	F171	F171	F171
Vuelta al Origen	F177	F177	F171	F171
Operación JOG	F172	F172	F172	F172
Operación JOG con preselección	F172	F172	F172	F172
Operación JOG y posicionamiento		F171		
Control por Tabla de Datos		F174	F174	F174
Interpolación Linear	F175	F175	F175	F175
Interpolación Circular (centro)				F176
Interpolación Circular (punto de paso)				F176

Funciones diferentes para la misma aplicación

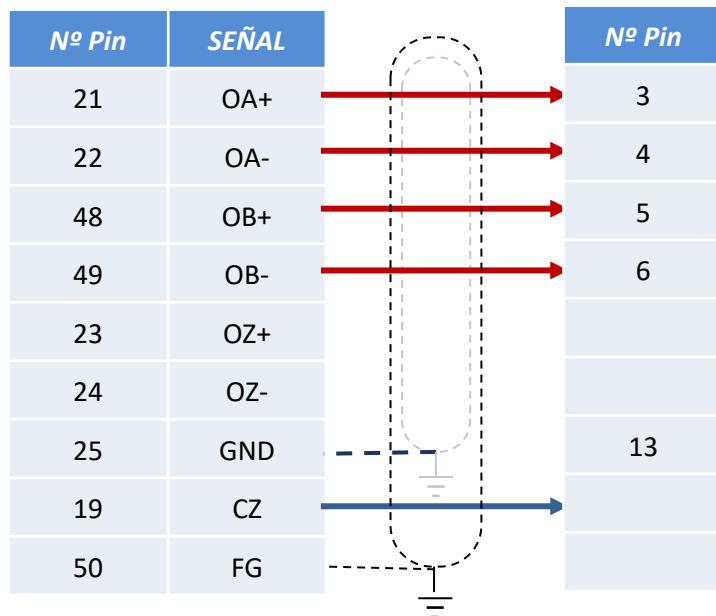
Función dependiente de la aplicación

Función disponible sólo en algunos modelos

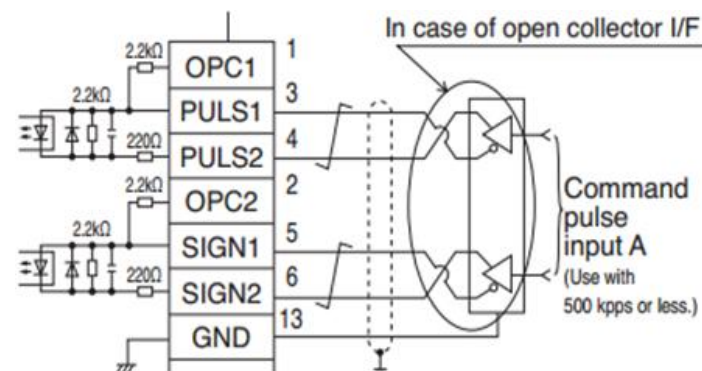
El código de control de cada función difiere dependiendo del tipo de PLC usado.

REPLICA DE ENCODER MINAS A5

Salidas LINE Driver (no aisladas)
 Replica de encoder (A, B, Z)
 Máx. 4 Mpps



Salida a colector abierto NPN
 Fase Z del encoder



Resolución del encoder:

- Encoder Absoluto de 17 bits (131072)
- Encoder Incremental de 20 bits (1048576)

Modos de Control

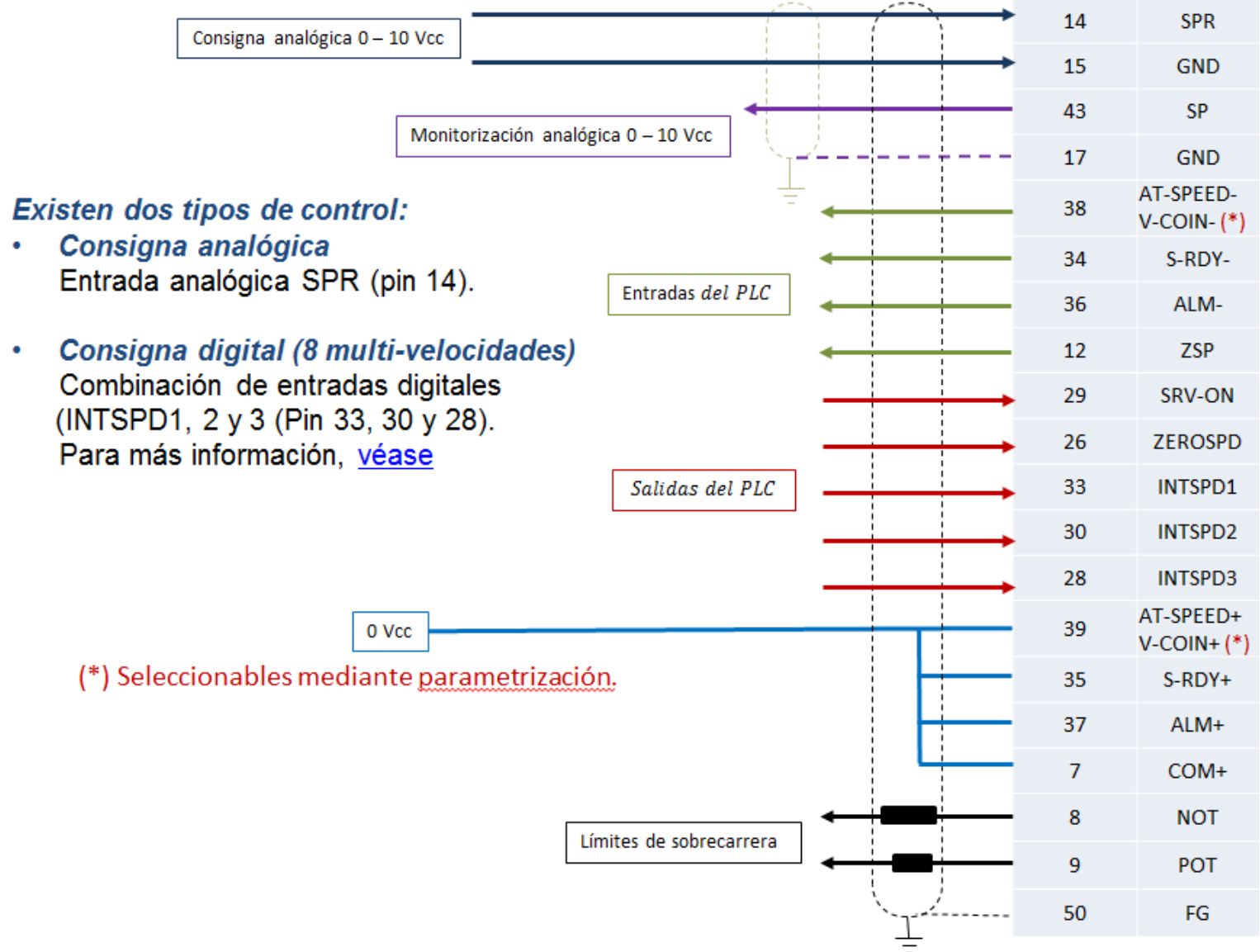
Posición

Velocidad

Par



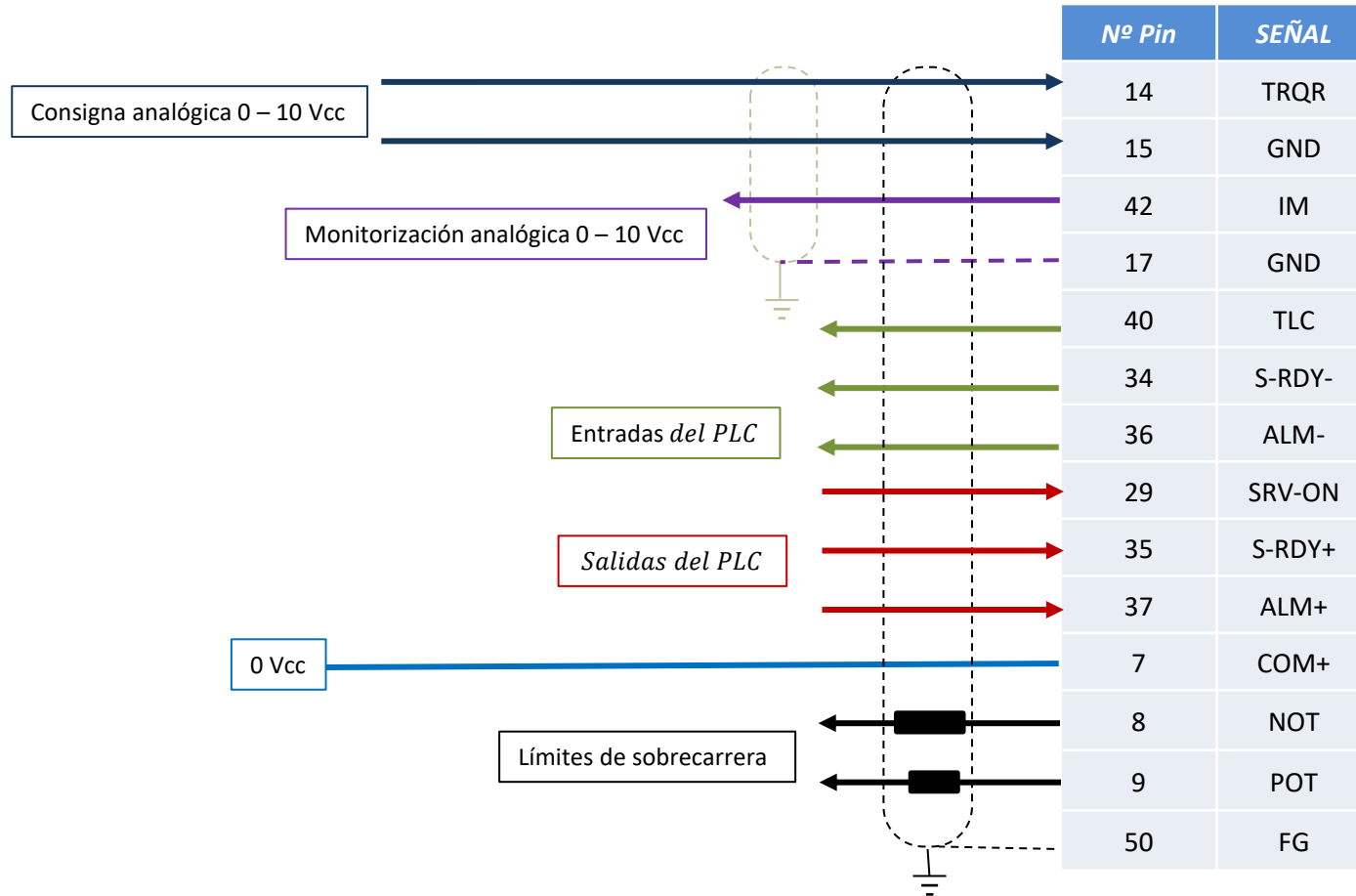
CONEXIONADO EN VELOCIDAD MINAS A5



(*) Seleccionables mediante parametrización.



CONEXIONADO EN PAR MINAS A5



Buses de
Campo

Protocolo MINAS A5

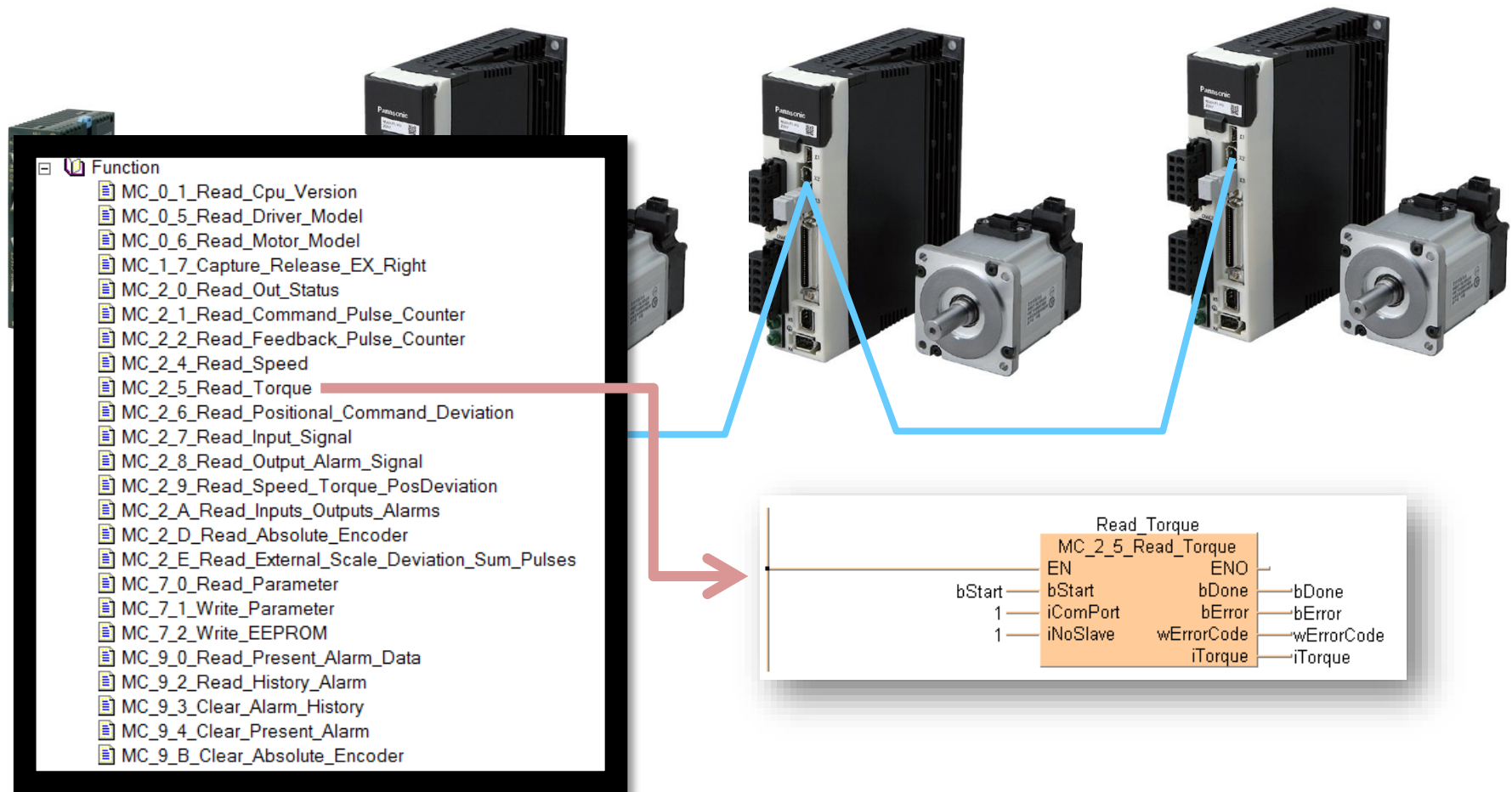
RTEX

Ethercat, SERCOS, etc.



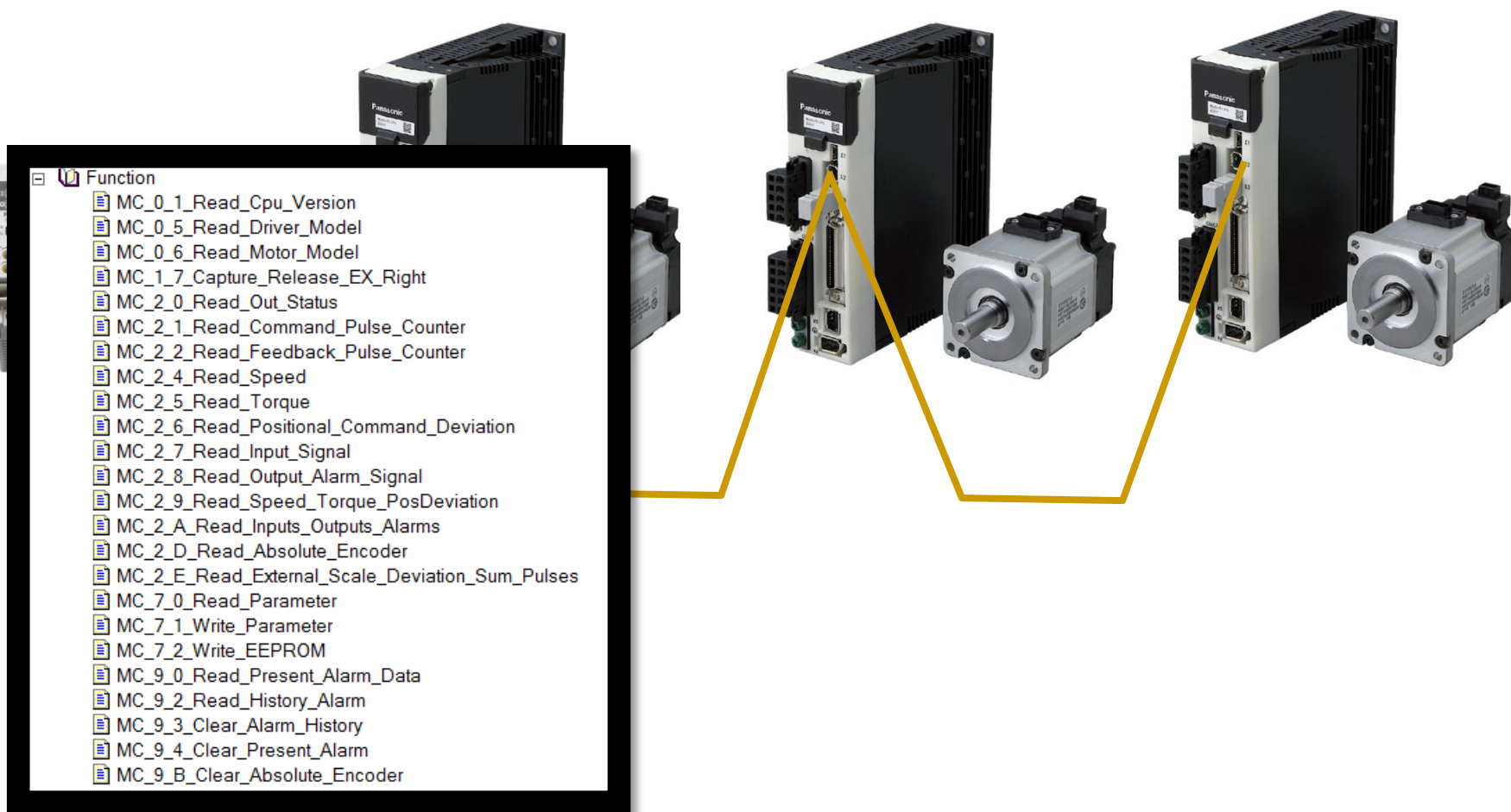
PEW_A5_RS485

Librería que permite el control y supervisión del driver MINAS A5 a través del puerto RS485 via cualquier PLC.



PEW_A5_RS232

Librería que permite el control y supervisión del driver MINAS A5 a través del puerto RS232 via cualquier PLC.

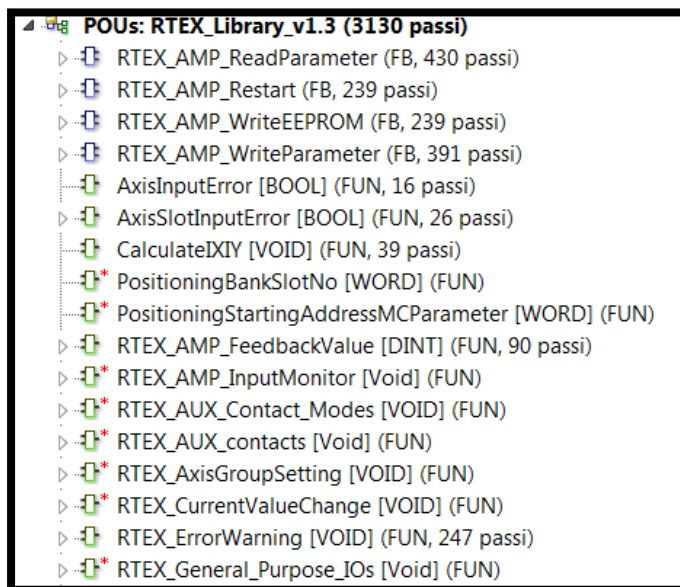


RTEX


Librería de control del modulo RTEX. (FPSigma-FP2SH)

La librería permite:

- El uso de la funciones de posicionamiento simple, sin tener que conocer la transferencia de datos con módulos inteligentes
- El control completo de todos los ejes por programación el el PLC.
- Monitorizar y configurar los parámetros del driver.



Existen en el mercado diversos buses de campo, como EtherCAT, SERCOS, etc.



100 Mbit (full duplex)

En cada estación (hasta 65535) el dato se actualiza al vuelo*

Topología flexible hasta 100m. Protocolo conforme al IEEE 802.3

La diagnosis se basa en la evaluación del CRC (32 bits).

Gran protección ante EMI o error de cableado. Redundante.

Datos securizados según IEC 61508 (TÜV)

*[on the fly]. Las estaciones sólo intercambian datos si están direccionadas.

La lectura/escritura de “telegramas” se produce con un retraso de nanosegundos (por ejemplo, la actualización de 100 ejes es de 100µseg.).

Panasonic

Gracias



Panasonic

su partner
en
automatizacion

Síguenos en

