

Критерии выбора:	Вращение	Класс нагрузки	Класс скорости	Класс точности
	Поворотный стол	5 кг	30°/с	0,25°

Описание

Области применения	Вариант конструкции			
<ul style="list-style-type: none"> Вращение объектов Обработка изображений Автоматизация Измерительные и тестовые установки 	горизонтально (H ¹)			

Поворотный стол для позиционирования малых грузов с небольшими габаритами с простой точностью. Модуль вращения состоит из прочного червячного привода с вращающейся тарелкой из алюминия. Привод производится посредством шагового двигателя. Может использоваться горизонтально. Для этой СП возможны различные варианты. Этот поворотный стол легко комбинируется со многими типами декартовых DriveSets серии M как дополнительный привод координатного перемещения.

Конфигурация системы

Кинематика	Поворотный стол	
Вращающаяся тарелка	Алюминий, поверхность ровная	
Движение	поворачиваемое, также продолжительное	
Тип привода	Червячная передача	
Двигатель	2-Фазный шаговый двигатель	
Трасса кабелей	Свободная	
Система управления		
Тип	comfort (R²)	eco (S¹)
Оборудование	1-х осевое упр-ние, упр-ние «от пункта к пункту» (P), по 8 цифровых входов и выходов с 24 В-управляющим напр., 3 аналоговых входа, 1 аналоговый выход, контроль шага двигателя ²	
Драйвер двигателя	Встроенный в СУ, 24В / 3,25А; с регулируемым разрешением микрошага от 400 до 10.000 Шаг/Об., частота шага 150 кГц	
Технолог. функции	«От пункта к пункту» (P)	
Электр. соединения	85 В - 245 В (AC)	24 В (DC) и 48 В (DC)
Управление	Программируемый терминал управления; LCD 4 строки x 20 знаков; 8 LED; 24 кнопки; кнопка авар. откл.	нет
Дополнительные устройства	Без доп. уст-в (O ¹); встроенные ручное кол. прокрутки и доминирующий потенциометр(H ²); внешний Джойстик (J ²)	Без доп. уст-в (O ¹); внешний Джойстик (J ²)
Полевые шины	Без возможности подключения (O ¹); Profibus (P ²); CANopen (A ²)	
ПО		
Рабочая программа	С возм-тью оперативного управления(необх. доп. устр-ва ²), установочного прохода;с функциями обеспечения надёжности, извещения об ошибке, прогр-мым временем ожидания, опроса сенсоров и актуаторов, легка в настройке	
Среда разработки	Удобная среда разработки(MotionBasic IDE) под Windows; содержит редактор с выделением синт-х конструкций, компилятор, отладчик программного кода; прямое влияние на систему посредством программы Online-управления, средства ввода в эксплуатацию;редак-ние флэш-программы;DLL для интеграции в Windows-приложения;C-Library для интеграции в Linux-приложения	
Прикладная пр-ма	Поставляемая в комплекте программа-образец(программный код) может быть легко адаптирована посредством MotionBasic Среды разработки(IDE), которая также принадлежит пакету поставки	
Windows(98,2000,XP)	Без Online-панели управления(O ¹);с простой Online-панелью управления(S ²);ввод контура(K ²);технологически ориентир-ная панель(T ²)	

1 Основной вариант 2 Опционально 3 На крайнем радиусе 4 При распределённой нагрузке

Технические данные

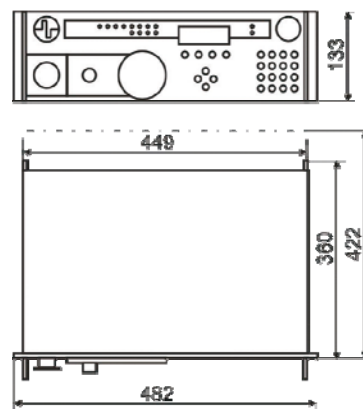
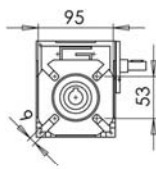
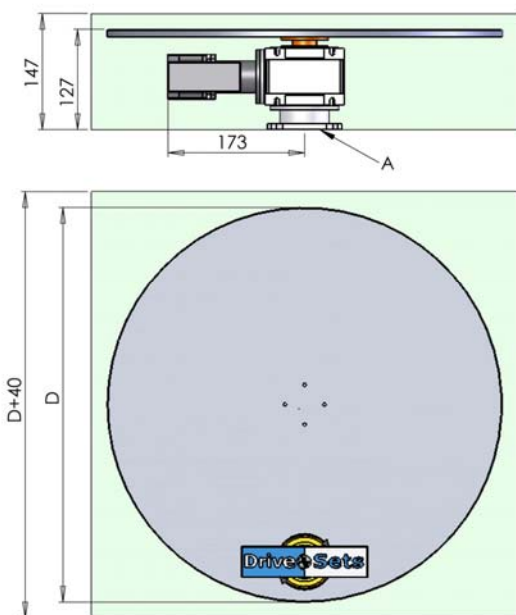
Эксплуатационные характеристики и допустимые нагрузки

Нагрузка/Сила	5 кг/50 Н ³	Макс. Статическая нагрузка на исп. элемент(ТСП)	F = 400 Н ⁴ M _R = 25 Нм M _T = 3 Нм	
Скорость вращения; Угловая скорость	5 Об./мин; 30°/с			
Класс точности	0,25°	Экспл-ный тип	S2 (не пригодна для непрерывной эксплуатации)	
Ускорение	150°/с ²			

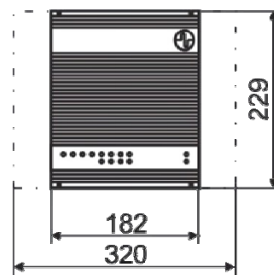
Размеры

Кинематика

Управление



comfort-Steuerung (R²): Настольный прибор с элементами управления и аварийным выключателем подключаемый непосредственно к сети питания; 19"- встраиваемый



есо-система(S¹): Модуль для размещения в к.л. коммутационном шкафу, без элементов управления(требуется дополнительный источник питания)

G 4283.1 © Systec

Legende:

DriveSet - Raum

Код	Варианты			
	Диаметр [мм]	v ³ [мм/с]	G [кг]	J ⁴ [кгм ²]
2	200	52	9	0,0042
3	250	65	9	0,0104
4	320	84	10	0,0278
5	400	105	12	0,0679
6	500	131	13	0,1657

1 Основной вариант 2 Опционально 3 На крайнем радиусе 4 При распределённой нагрузке