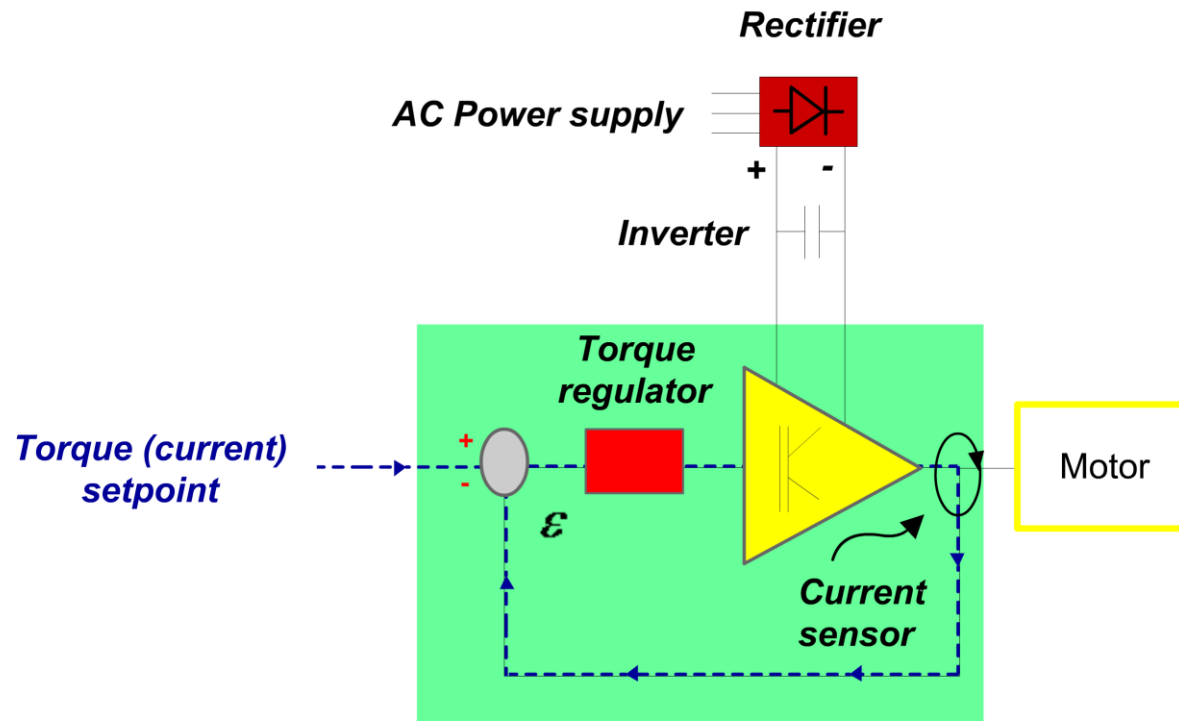


Modos de control de un servoaccionamiento

Modos de control



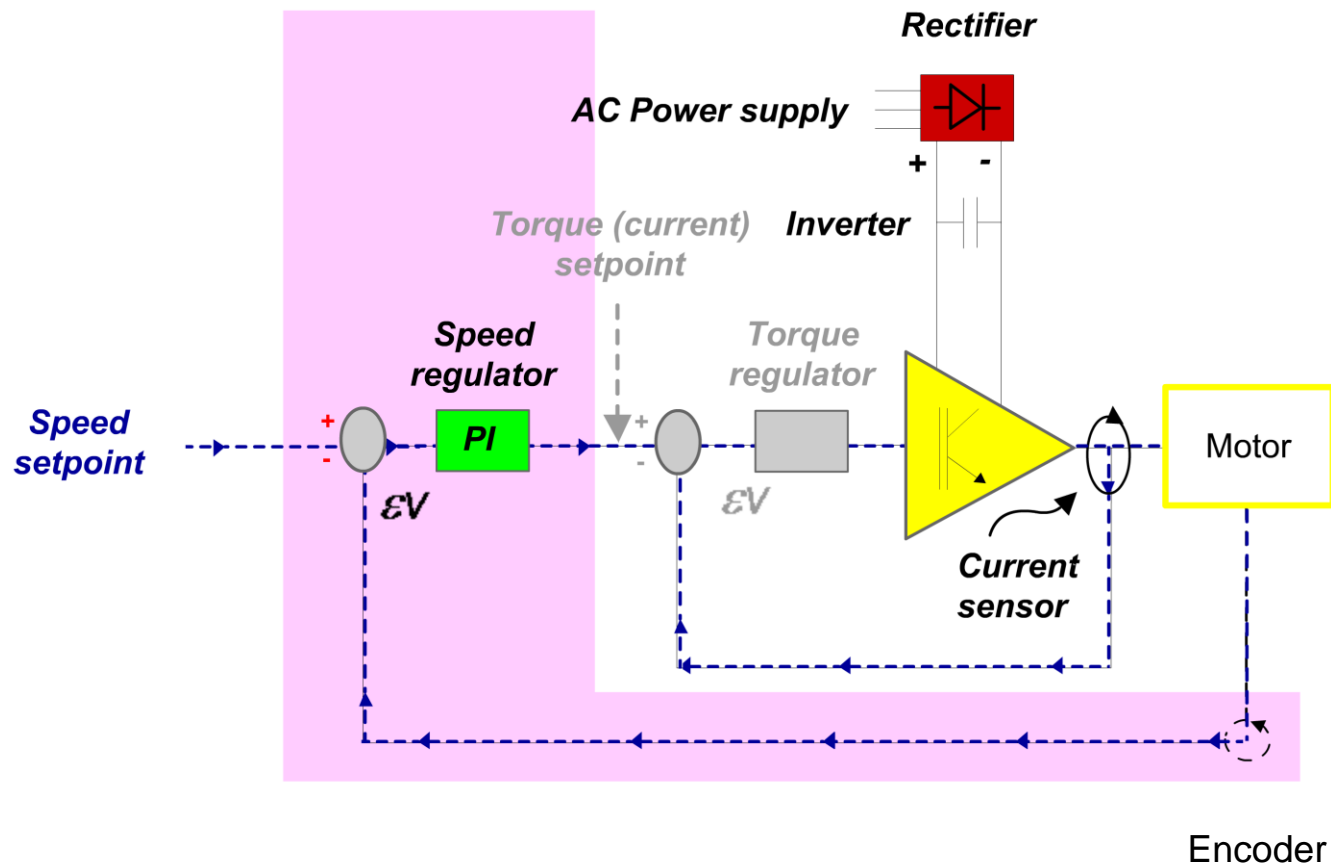
- Control de par



Modos de control



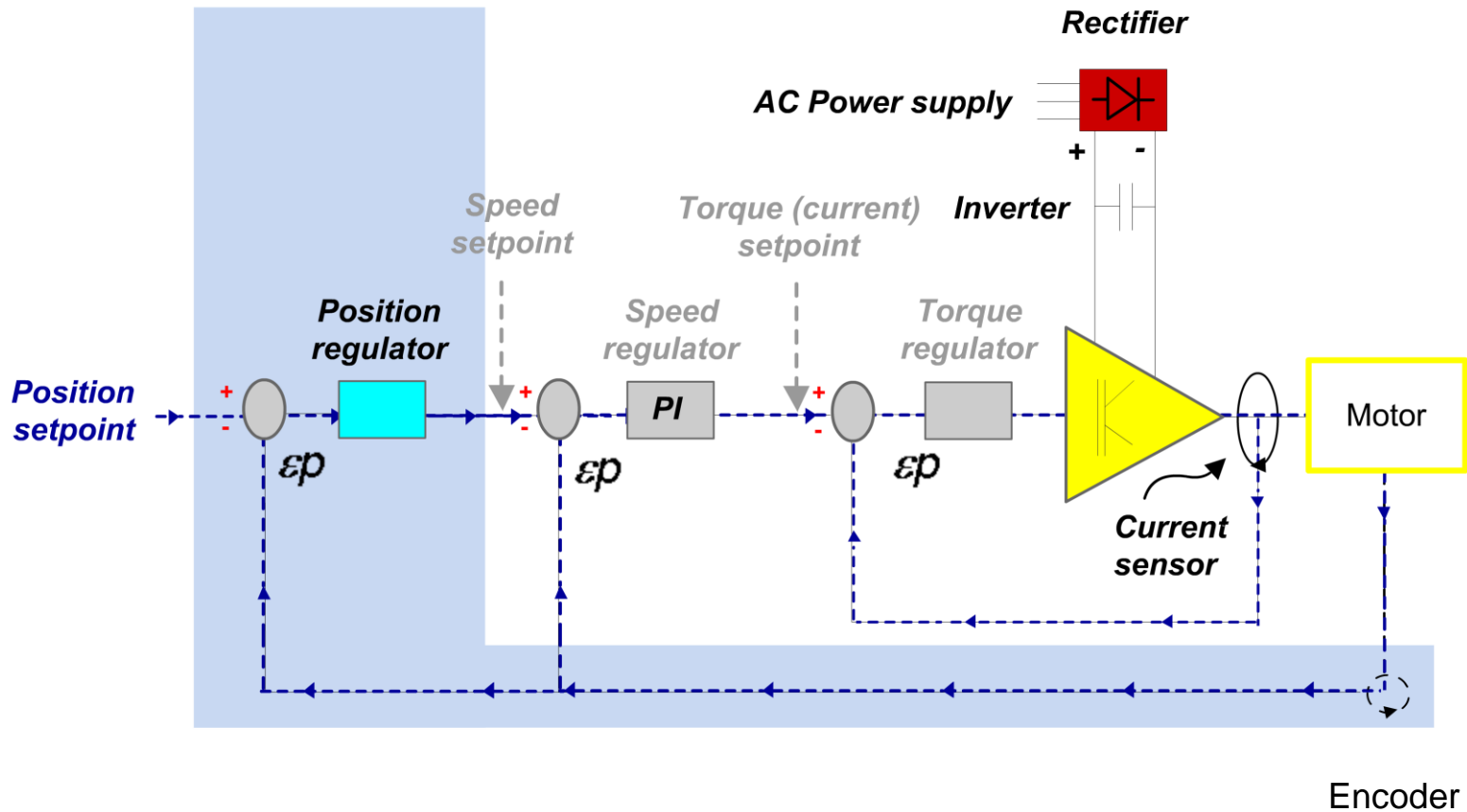
- Control de velocidad



Modos de control



- Control de posición

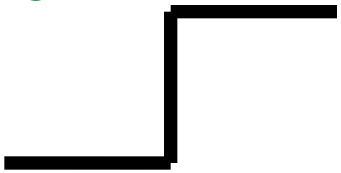


Modos de control

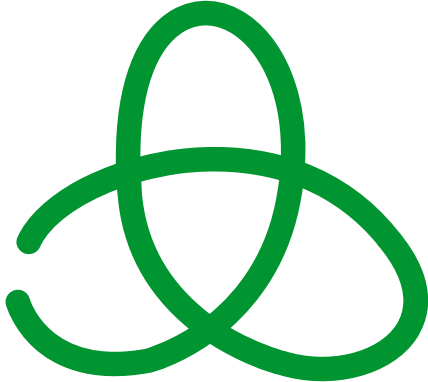
Señal analógica
+-10VDC



Entradas/Salidas
digitales



Pulso/Dirección



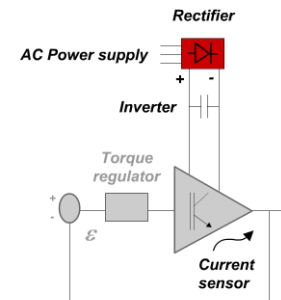
Bus de comunicación

CANopen

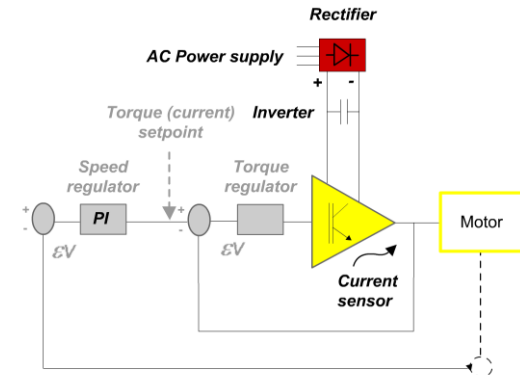
Señal analógica $\pm 10\text{VDC}$



- Control de par
 - $+10\text{ VDC}$ = Corriente máxima aplicada



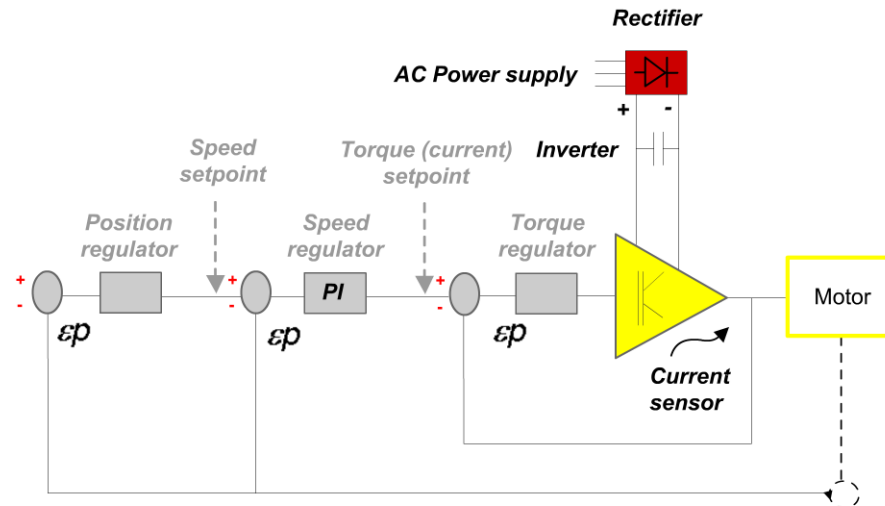
- Control de velocidad
 - $+10\text{ VDC}$ = Velocidad máxima deseada



Pulso/Dirección



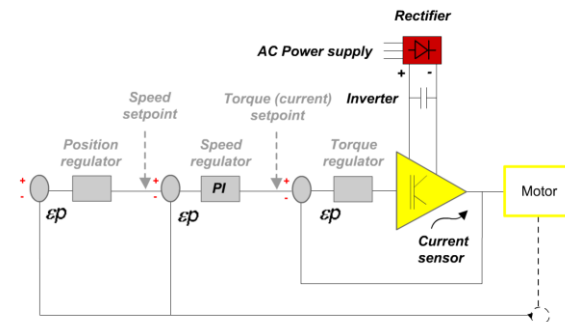
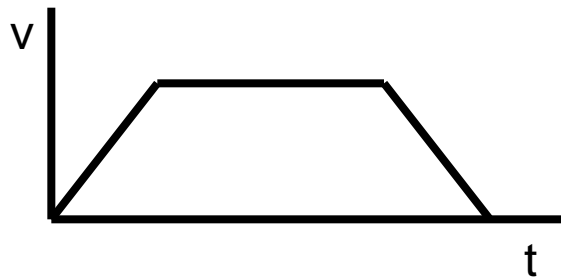
- Control de posición
 - Un incremento = un paso de motor
- No se requiere de un generador de perfil de movimiento
 - Posición, velocidad y aceleración determinadas por el tren de pulsos



Entradas/Salidas digitales

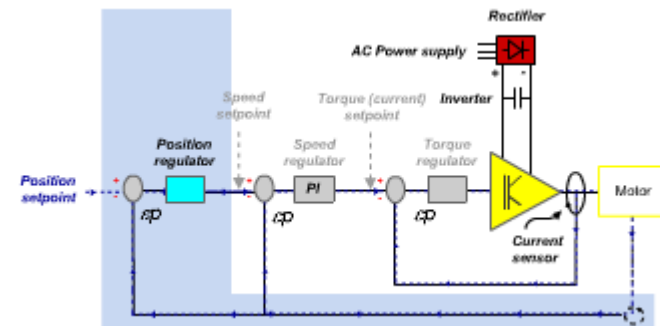
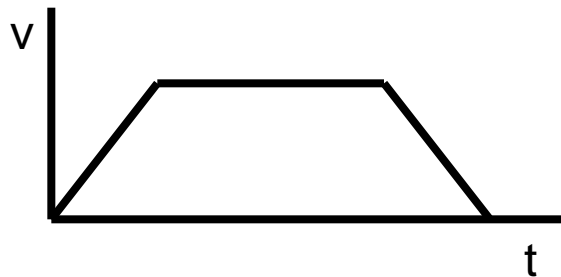


- No es una referencia para el lazo de control
 - Por si mismo no puede generar un movimiento
- Se utiliza para escoger activar un perfil de movimiento previamente memorizado
 - Control de par, control de velocidad, posicionamiento
- Requiere que el drive tenga un generador de perfil de movimiento



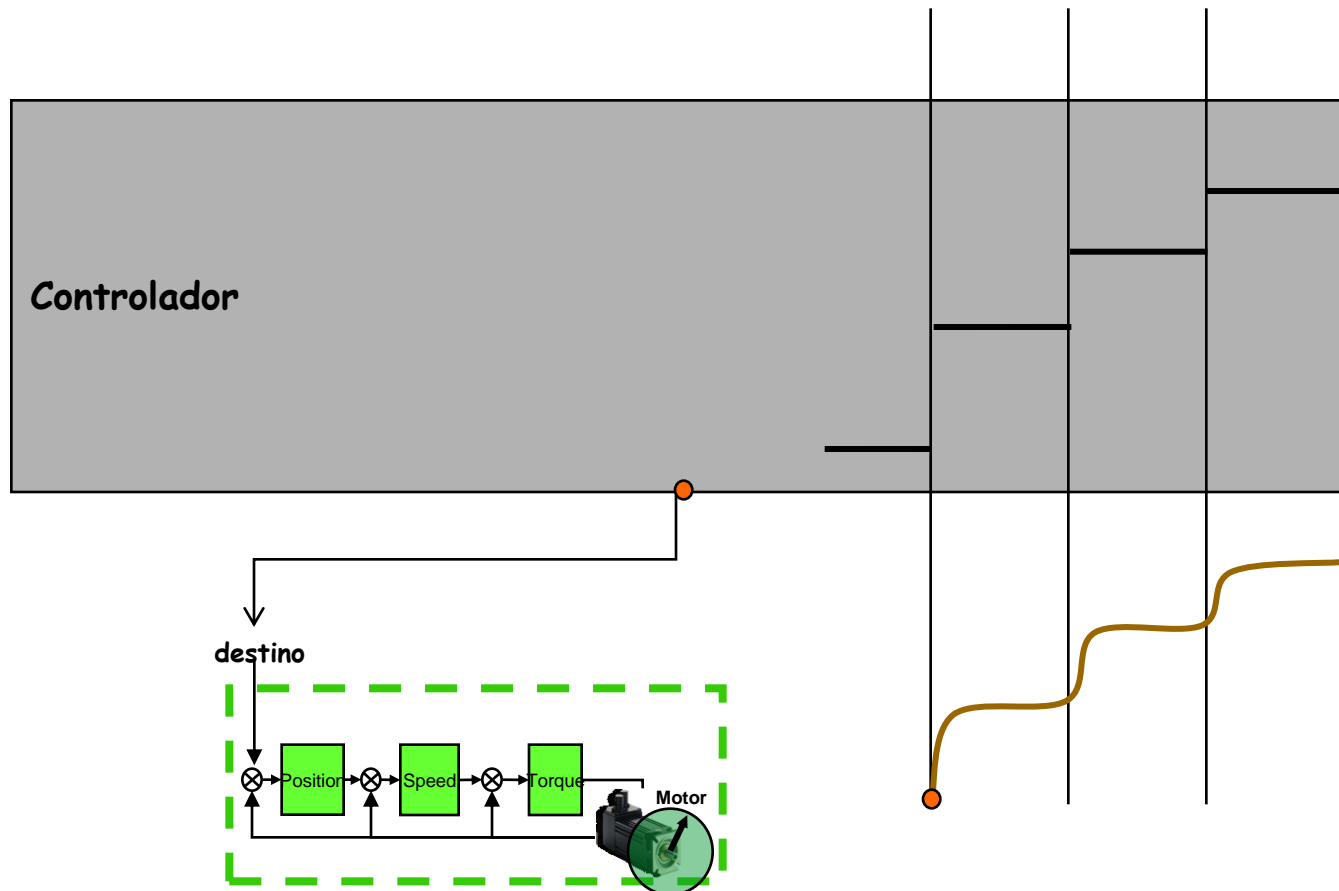
Bus de comunicación

- No es una referencia para el lazo de control
 - Por si mismo no puede generar un movimiento
- Permite acceder a todos los parámetros del variador y activar cualquier tipo de movimiento que el driver puede ejecutar.
 - Control de par, control de velocidad, posicionamiento
- Requiere que el drive tenga un generador de perfil de movimiento



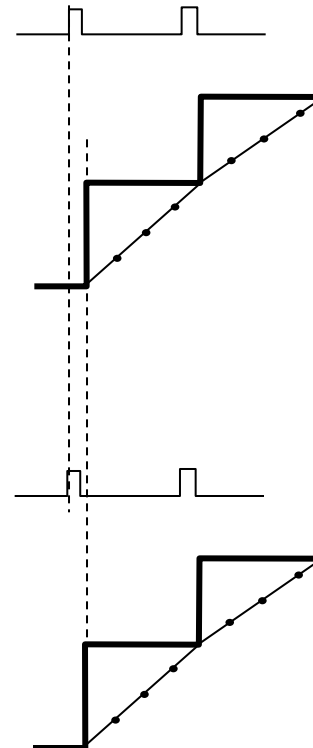
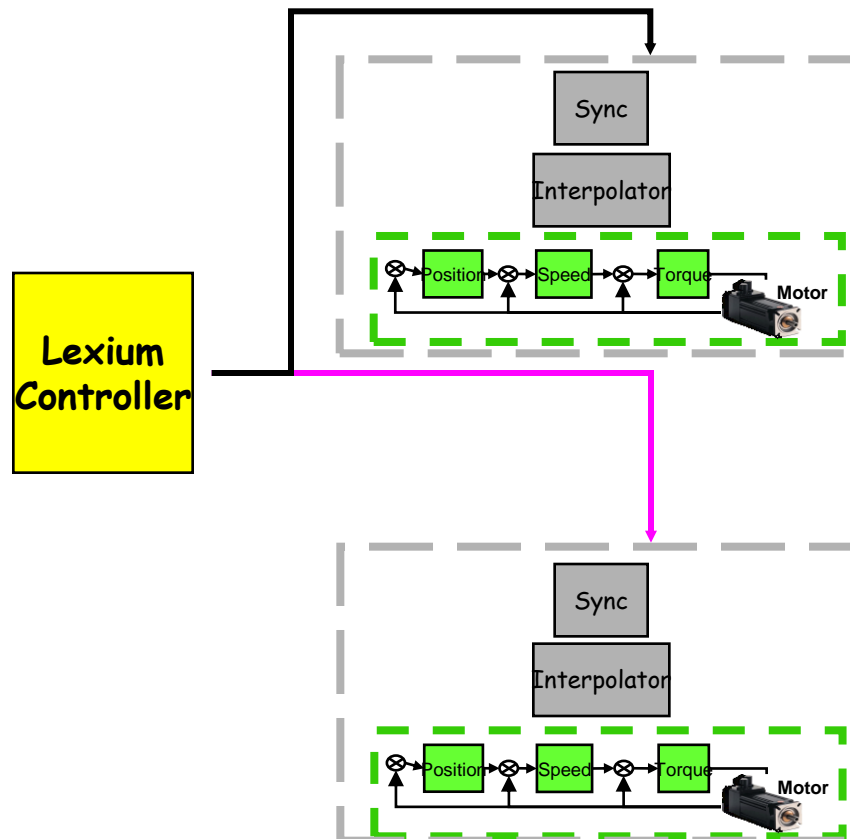
Bus de comunicación

- Comunicación con eje independiente

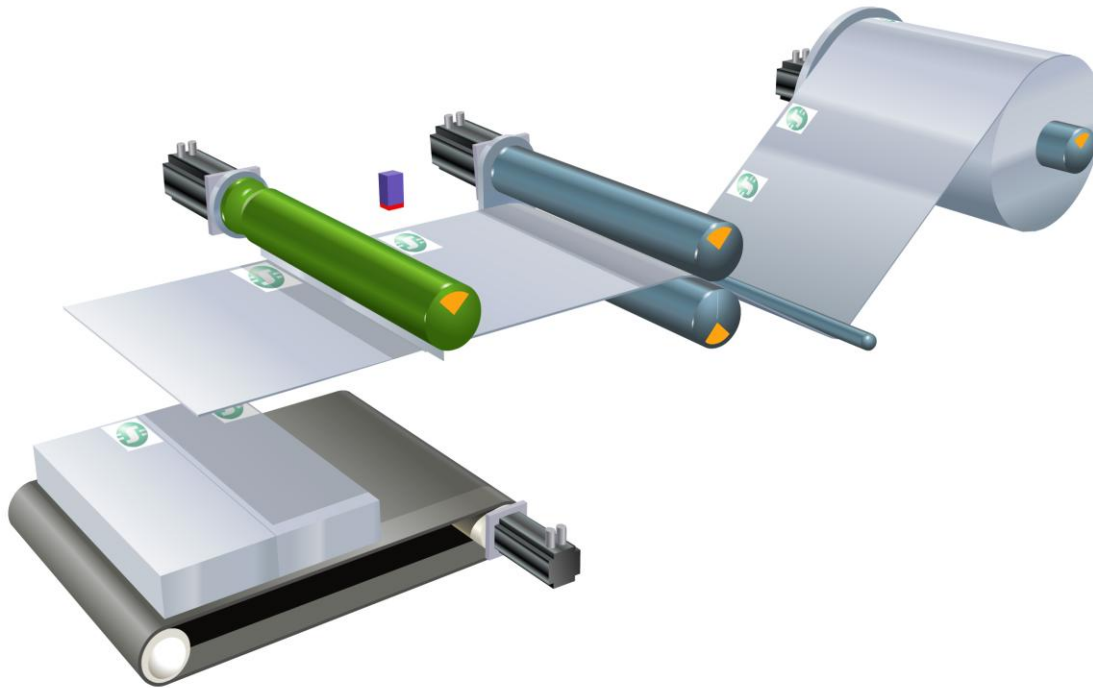


Bus de comunicación

- Comunicación con ejes sincronizados



Aplicación



Aplicación



Make the most of your energy

www.schneiderelectric.es

Schneider
 **Electric**