

# Drives para motores paso a paso Serie DRCS

Drives digitales de talla única con sistema bluetooth y NFC integrado



Los drives Serie DRCS, compactos y optimizados en un único tamaño, han sido especialmente configurados para todos los motores paso a paso de tamaño pequeño y medio Camozzi.

Son capaces de controlar motores paso a paso con 2 fases y alimentación de micro pasos. Pueden calcular la frecuencia de resonancia normal de los motores y optimizar el driving. El uso de la técnica de micro pasos (hasta 1/16 de paso) permite al drive casi replicar una corriente sinusoidal mientras reduce considerablemente la resonancia natural del propio motor.

La disponibilidad de 8 entradas permite la realización de una tabla de 256 comandos, para cada uno de los cuales es posible establecer posición, velocidad, aceleración y desaceleración.

Cada comando puede ser absoluto o relativo. Además, es posible controlar el driving en frecuencia usando los comandos de paso y dirección. La frecuencia define la velocidad, mientras el número de pasos define la posición.

Los drives DRCS están equipados con el protocolo serial CANopen CiA301 y CiA402 mediante los cuales es posible ejecutar comandos para control de movimiento y la integración de la supervisión del estado del drive. Se puede configurar el drive con cable (USB 2.0) o conexión inalámbrica (según las normas Bluetooth; BL-BLE). Gracias a su innovador sistema que aprovecha las ventajas Tecnológicas NFC, es posible extraer datos de producción y estadísticas sobre el uso del drive, y son esenciales para el enfoque de la Industria 4.0.

- » Drive digital completo
- » Función de PLC programable con el software de configuración QSet de Camozzi
- » Feedback por medio de encoder incremental
- » Sistema NFC integrado
- » Autocompensación de errores
- » 256 posiciones programables (control de velocidad y posición)
- » Configuración por cable USB 2.0 y configuración inalámbrica por medio de Protocolo bluetooth BL-BLE
- » Se puede controlar en frecuencia (paso y dirección), I/ O digitales y Protocolo CANopen

**DATOS GENERALES**

<b>TENSIÓN DE ALIMENTACIÓN</b>	
Lógica	18 ÷ 32 VDC
Potencia	24 ÷ 60 VDC
<b>CORRIENTE</b>	
Corriente	0.1 ÷ 5 A
Corriente de retención	Reducción automática de la corriente de retención con motor en modo de pausa, esta función se puede ajustar según la corriente de retención o su retardo
<b>AMBIENTE</b>	
Temperatura de funcionamiento	0 ÷ 40°C (hasta 55 c con ventilación forzada)
Temperatura de almacenamiento	-20°C ÷ 70°C
Humedad	0 ÷ 90%
Altitud	< 1000 metros
Vibración	1G (10 ÷ 500 Hz)
Protección	Sobretension, mínimo voltaje, sobre temperatura, corto circuito o puesta a tierra del motor
Método de control	4 estados PWM 20kHz
Tipo de amplificación	doble puente h, 4 cuadrantes
Encoder de control de posición	100 a 5000 impulsos diferentes/ revolución
<b>I/O DIGITAL</b>	
Señal de control de entrada	12 opto-aislados 24 VDC
Señal de control de salida	6 opto-aislados
Control de impulso de entrada	Paso de entrada y frecuencia dirección máxima 10 kHz
Señal de control de salida	Freno electromecánico máxima corriente 1A
<b>INTERFACE DE COMUNICACIÓN</b>	
USB	USB 2.0
Bluetooth	BL y BLE estándar
RFID	con dispositivos NFC
CANopen	estándar
Emulación de micropasos	Alta resolución mediante micro pasos y una sincronización detallada. Reducción de oscilaciones y de vibraciones de resonancia
Anti Resonancia	Activación del sistema de oscilación para reducir las vibraciones y obtener un movimiento suave, control de velocidad y una reducción del tiempo de oscilación
Estado del led	led verde: listo
Configuración	Digital con el software de configuración QSet de Camozzi
Métodos de control	Entradas digitales Frecuencia CANopen
<b>MEMORIA</b>	
Memoria de retención de datos	Flash
Configuración de memoria de copia de seguridad de datos	E <sup>2</sup> prom
Peso	0.46 kg

EJEMPLO DE CODIFICACIÓN

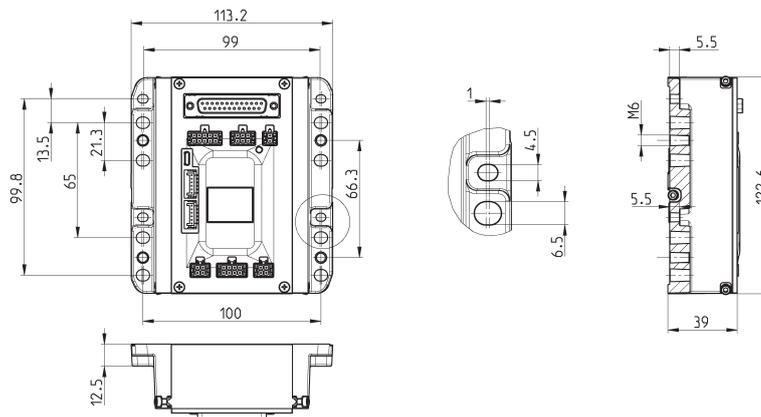
<b>DRCS</b>	<b>-</b>	<b>A05</b>	<b>-</b>	<b>8</b>	<b>-</b>	<b>D</b>	<b>-</b>	<b>0</b>	<b>-</b>	<b>A</b>
-------------	----------	------------	----------	----------	----------	----------	----------	----------	----------	----------

<b>DRCS</b>	SERIE
<b>A05</b>	TAMAÑO DE CORRIENTE MÁXIMA A05 = 7 A
<b>8</b>	SUMINISTRO: 8 = 48 V DC
<b>D</b>	COMUNICACIÓN: D = I/O digital y frecuencia de impulso C = CANopen, I/O digital y frecuencia de impulso
<b>0</b>	FEEDBACK: 0 = Feedback
<b>A</b>	VARIANTES: A = estándar B = Bluetooth BL-BLE

DRIVES PARA MOTORES PASO A PASO SERIE DRCS

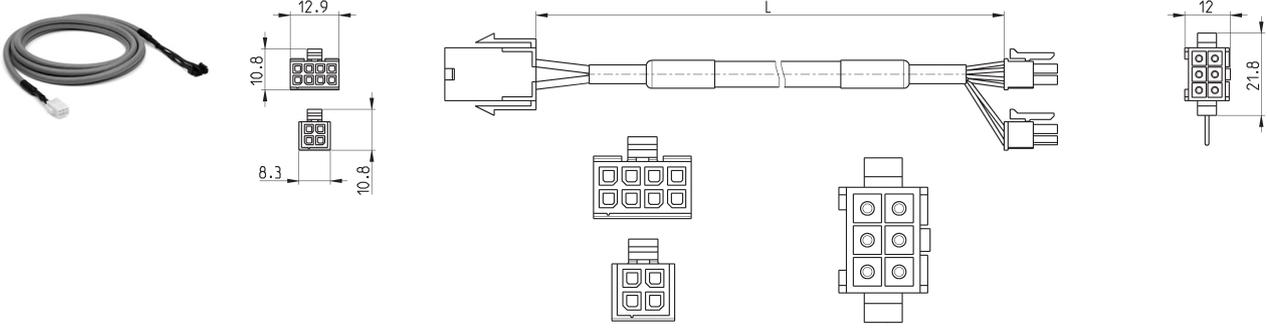
**Drives Serie DRCS**

Para motores paso a paso Camozzi



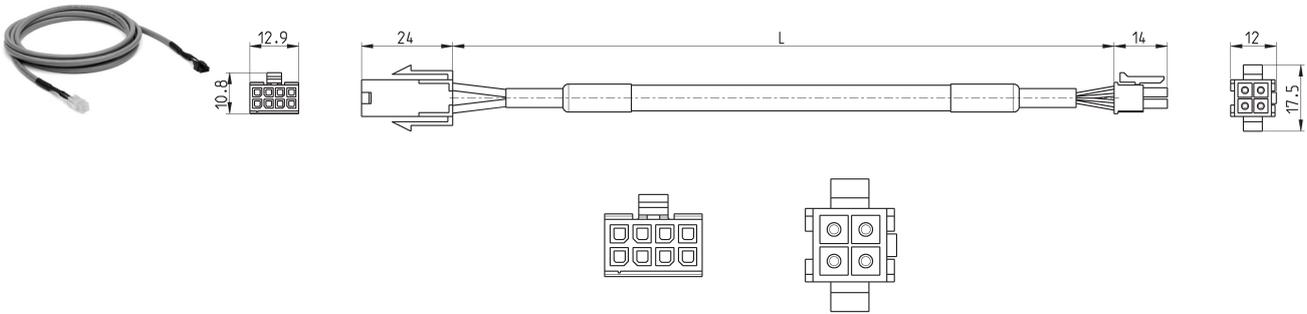
Mod.	Corriente máxima	Alimentación	Comunicación	Variantes	
<b>DRCS-A05-8-D-0-A</b>	7 A	24 V DC	24 ÷ 48 V DC	I/O digital y frecuencia de impulso	estándar
<b>DRCS-A05-8-C-0-A</b>	7 A	24 V DC	24 ÷ 48 V DC	CANopen, I/O digital y frecuencia de impulso	standard
<b>DRCS-A05-8-D-0-B</b>	7 A	24 V DC	24 ÷ 48 V DC	I/O digital y frecuencia de impulso	WLAN BL-BLE
<b>DRCS-A05-8-C-0-B</b>	7 A	24 V DC	24 ÷ 48 V DC	CANopen, I/O digital y frecuencia de impulso	WLAN BL-BLE

**Cable para drives DRCS con freno**



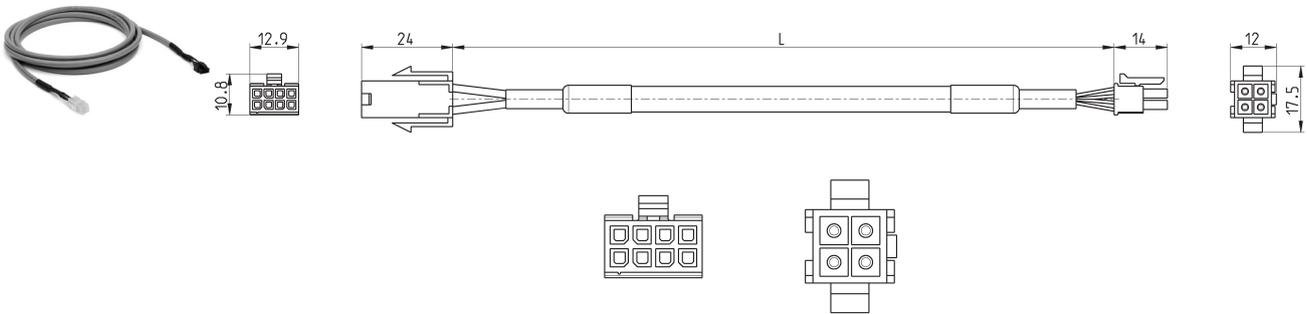
Mod.	Motor	Freno	Polos	L = cable (m)
EC-210A22-B300	paso a paso	X	6	3
EC-210A22-B500	paso a paso	X	6	5
EC-210A22-BA00	paso a paso	X	6	10

**Cable para drives DRCS sin freno**



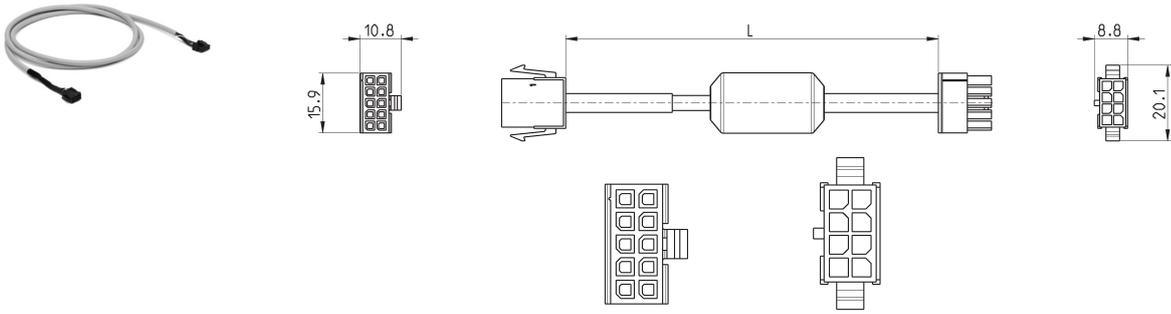
Mod.	Motor	Freno	Polos	L = cable (m)
EC-200A22-B300	paso a paso	-	4	3
EC-200A22-B500	paso a paso	-	4	5
EC-200A22-BA00	paso a paso	-	4	10

**Cable para drives DRCS sin freno**



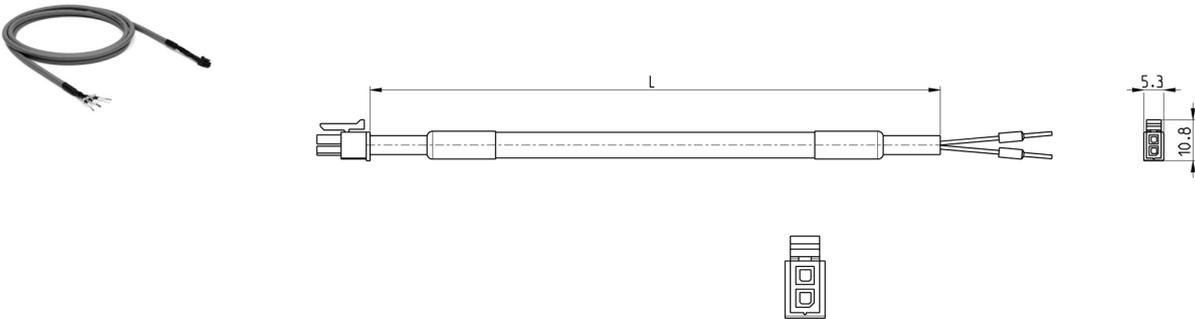
Mod.	Motor	Freno	Polos	L = cable (m)
EC-200522-B300	paso a paso	-	5	3
EC-200522-B500	paso a paso	-	5	5
EC-200522-BA00	paso a paso	-	5	10

### Cable encoder para drives DRCS



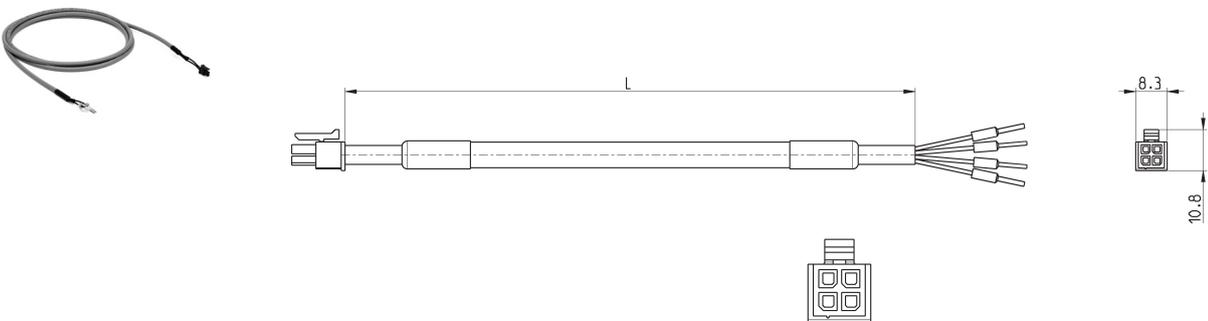
Mod.	Motor	Freno	Polos	L = cable (m)
EC-220A22-B300	paso a paso	-	8	3
EC-220A22-B500	paso a paso	-	8	5
EC-220A22-BA00	paso a paso	-	8	10

### Cable para alimentación circuito logico drives DRCS



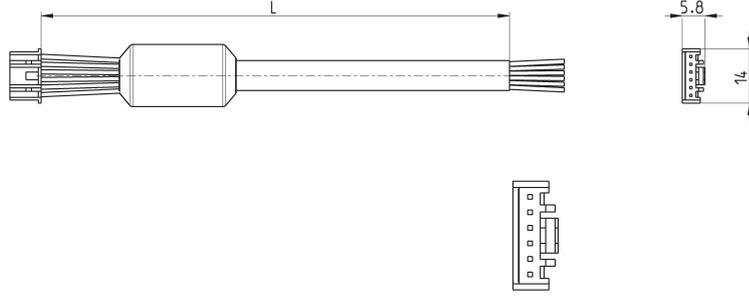
Mod.	Motor	Freno	Polos	L = cable (m)
EC-140222-A220	-	-	2	2

### Cable para fuente de alimentación drives DRCS



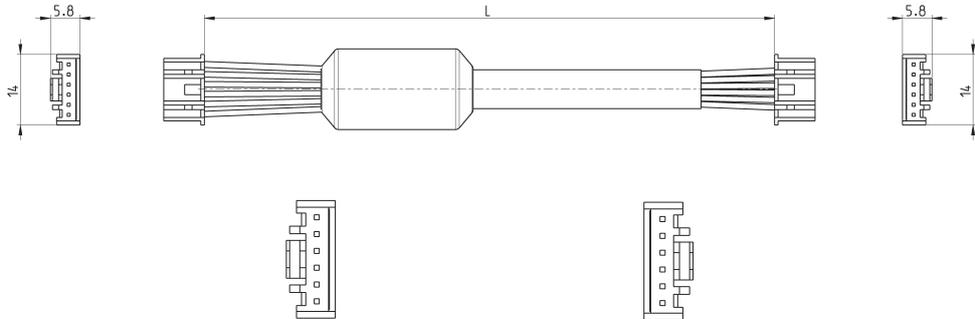
Mod.	Motor	Freno	Polos	L = cable (m)
EC-230422-A200	-	-	4	2

**Cable para CANopen drives DRCS**



Mod.	Motor	Freno	Polos	L = cable (m)
EC-050522-A100	-	-	6	1
EC-050522-A300	-	-	6	3
EC-050522-A500	-	-	6	5

**Cable para CANopen drives DRCS**



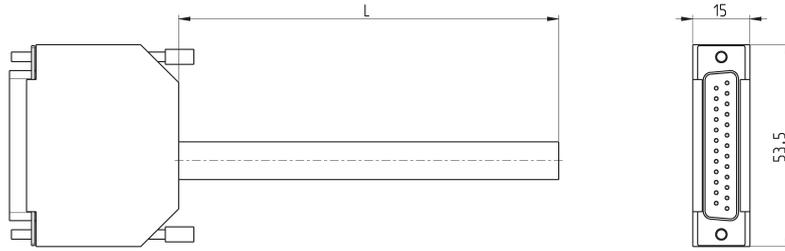
Mod.	Motor	Freno	Polos	L = cable (m)
EC-0130422-A030	-	-	6	0.3

**Resistencia terminal CAN para Drive Serie DRCS**



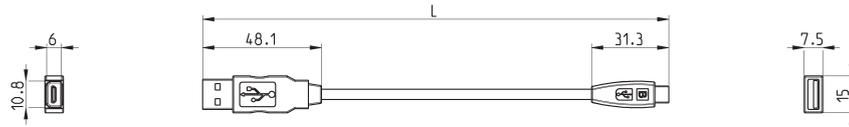
Mod.	Motor	Freno	Polos	L = cable (m)
EC-060623	-	-	6	-

**Cable multipolar 25 Pins M**



Mod.	Motor	Freno	Polos	L = cable (m)
G2W-1	-	-	25	1
G2W-3	-	-	25	3

**Cable USB a micro USB Mod. G11W-G12W-2**



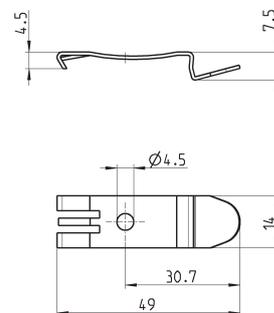
Mod.	descripción	conexiones	material para la cubierta externa	longitud cable "L" (m)
G11W-G12W-2	cable blindado negro	USB estándar a micro USB	PVC	2

**Escuadra de montaje para riel DIN**



DIN EN 50022 (7.5 x 35 mm - espesor 1)

Suministrado con:  
2x placas  
2x tornillos M4x6 UNI 5931



Mod.
PCF-E520