



Миниатюрные контроллеры для управления шаговыми двигателями с возможностью работы в сети CAN-Bus

UIM24204 и UIM24208 - это компактные контроллеры управления шаговыми двигателями с использованием протокола CAN. Через конвертер CAN-RS232 (UIM250B), пользователь может управлять UIM контроллерами по интерфейсу RS232, используя ASCII кодировку, не имея глубоких знаний о запуске шаговых двигателей и использования CAN шины.

Контроллер UIM может быть смонтирован на шаговых двигателях 42 / 57 / 86 / 110 серий, с использованием соответствующих переходных фланцев. Толщина контроллера меньше 14 мм. Корпус сделан из прочного алюминия, обладающего износоустойчивой защитой и обеспечивающего хорошую теплоотдачу.



Характеристики

Миниатюрное исполнение

- » Компактные размеры (мм): 42,3 x 42,3 x 13,5
- » Контроллер может крепиться на корпус двигателя
- » Алюминиевый радиатор, улучшающий теплоотдачу и долговечность

Встроенный DSP Микропроцессор

- » Встроенный 16-битный высокопроизводительный микропроцессор
- » Легкие в использовании, но многофункциональные инструкции
- » Интеллектуальный, дружественный интерфейс

Активное соединение по шине Can 2.0B

- » Двухпроводное соединение
- » Передача на большие расстояния со скоростью 1Мегабит/сек
- » Высокая помехоустойчивость благодаря дифференциальной реализации шины

Характеристики контроллеров

- » Расширенное напряжение питания 12-40В
- » Ток на выходе 2А/4А/8А, регулируемый в реальном времени
- » Автоматическое снижение тока, в реальном времени
- » Режим дробления шага: полный, 1/2 - 1/16
- » Двойной полный H-мост, контролируемый ШИМ

