



Электропривод
<http://www.electroprivod.ru>

**ПРОГРАММИРУЕМЫЙ БЛОК УПРАВЛЕНИЯ
ШАГОВЫМИ ДВИГАТЕЛЯМИ
SMSD-4.2RS-485**

Паспорт
SMSD.42.485.001.ПС

г. Санкт-Петербург
2017г.

1. НАЗНАЧЕНИЕ УСТРОЙСТВА

Программируемый блок управления шаговыми двигателями SMSD-4.2RS-485 (далее – блок) предназначен для биполярного управления работой шаговых двигателей (далее ШД) с максимальным током питания каждой из фаз двигателя не более 4.2А по заданной программе, в ручном режиме или в режиме драйвера.

2. ФУНКЦИИ И ВОЗМОЖНОСТИ УСТРОЙСТВА

- Запись управляющей программы в блок с использованием ПК и передача кодов управляющей программы в ПК;
- управление работой ШД в режиме контроллера по программе, хранящейся в памяти блока - установка скорости, ускорения, режима дробления шага, величины перемещения, направления движения шагового двигателя; получение ASCII команд от ПК и управление шаговым двигателем по сложному алгоритму - программа записывается в энергонезависимую память блока;
- работа в режиме драйвера ШД с использованием стандартных логических управляющих сигналов 0В и 5-24В* «ШАГ» и «НАПРАВЛЕНИЕ» или задания двухфазного квадратурного сигнала «ШАГ» - две фазы А и В – сдвинутых на 90° друг относительно друга;
- работа в ручном режиме - управление ШД при помощи потенциометра (скорость) и сигналов «REVERSE» (Реверс) и «EN» (Авария);
- синхронизация работы с другими блоками и устройствами: имеется три дополнительных входа для приема сигналов от внешних устройств (датчиков) «IN1» (Bx1), «IN2» (Bx2), «0» (Нулевое положение), и один выход для подачи сигналов внешним устройствам «RELAY»;
- возможность синхронизации работы нескольких блоков управления ШД;
- программное управление внутренним реле;
- работа с компьютером или в автономном режиме;
- функция поиска нулевой точки по отдельному датчику, позволяющая вернуть исполнительный механизм в исходное положение;
- автоматическая остановка шагового двигателя при поступлении сигнала от аварийного датчика;
- автоматическое переключение направления вращения двигателя при поступлении сигнала от датчика реверса;
- возможность изменения величины дробления шага на ходу (в ручном режиме и в режиме контроллера).

3. ТЕХНИЧЕСКИЕ ХАРАКТЕРИСТИКИ

Таблица 1. Технические характеристики блока управления SMSD-4.2RS-485

Общие характеристики:	
Количество каналов управления шаговыми двигателями	1
Максимальный ток фазы ШД, А	4.2
Минимальный ток фазы ШД, А	0.2
Коэффициенты дробления шага (микрошаг)	1/1, 1/2, 1/4, 1/16
Диапазон частот импульсов перемещения ШД, Гц	1 - 10000
Напряжение питания, В постоянное, стабилизированное	12-48
Габаритные размеры, мм не более	120x110x24
Параметры входов управления DIR, STEP:	
Минимальное напряжение сигнала высокого уровня, В	4
Максимальное напряжение сигнала низкого уровня, В	1
Входное сопротивление, кОм, не менее	3
Максимальное напряжение на входах, В	± 24
Параметры входов управления EN, РЕВЕРС, ВХ1, ВХ2:	
Замыкание на GND	
Параметры обмена по интерфейсу RS-485:	
- скорость, бод	9600
- количество бит	8
- четность	Чет
- стоповый бит	1

* при использовании в качестве управляющих сигналов напряжений 12В или 24В необходимо подключать их через токоограничивающие резисторы 1кОм или 2кОм соответственно.

Таблица 1. Продолжение

Параметры выхода «РЕ.ЛЕ»:	
Тип реле – твердотельное полупроводниковое	
Максимальное напряжение на разомкнутых контактах, В	± 350
Максимальный ток нагрузки, мА	± 120
Сопротивление замкнутых контактов, Ом	<30
Параметры вспомогательного источника «ВЫХОД 5В»:	
Напряжение, В	5
Максимальный ток нагрузки, мА	20
Выходное сопротивление, Ом	27

Блок SMSD-4.2RS-485 соответствует климатическому исполнению У1.3 согласно ГОСТ 15150-69.

Температура окружающей среды (0 ... +30)°С.

Относительная влажность - до 90% при 25°С 6 мес. в году.

Атмосферное давление - (650...800) мм. рт. ст.

4. КОНСТРУКЦИЯ

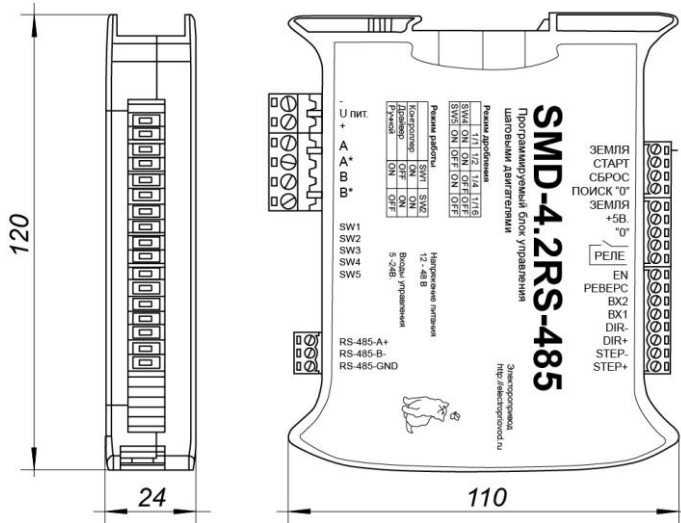


Рис. 1. Габаритные размеры блока управления SMSD-4.2RS-485

Блок SMSD-4.2RS-485 выполнен в виде печатной платы с расположенными на ней электронными компонентами, элементами индикации, органами управления, клеммами и разъемами. Печатная плата установлена в пластиковый корпус, который имеет место для крепления на DIN-рейку. На поверхность корпуса нанесены условные графические изображения органов управления и пояснительные надписи (Рис.1).

Кроме электронных компонентов на плате располагаются:

- винтовые клеммы для подключения питания, фаз шагового двигателя и линий управления;
- разъем RS-485 для связи с ПК или HMI-панелью;
- кнопки «START» («СТАРТ»), «RESET» («СБРОС») и «HOME» («ПОИСК “0”»);
- подстроечный резистор для управления скоростью вращения двигателя в ручном режиме;
- переключатели SW1 – SW2 для выбора режима работы;
- переключатели SW4 – SW5 для выбора величины дробления шага;
- потенциометр «CURRENT» для установки тока фаз двигателя;
- светодиодный индикатор для индикации режимов работы устройства.

5. ПОДКЛЮЧЕНИЕ БЛОКА

ПРЕДУПРЕЖДЕНИЕ: Подключение блока должно производиться только после полного прочтения настоящего паспорта. Все соединения необходимо производить при выключенном источнике питания и источнике логических сигналов. Особое внимание следует обратить на соблюдение полярности при подключении фаз ШД, а также на надежность соединений в клеммных колодках.

Схемы подключения блока в различных режимах работы приведены на рисунках 2 - 4. Схема подключения к блоку датчика приведена на рисунке 5.

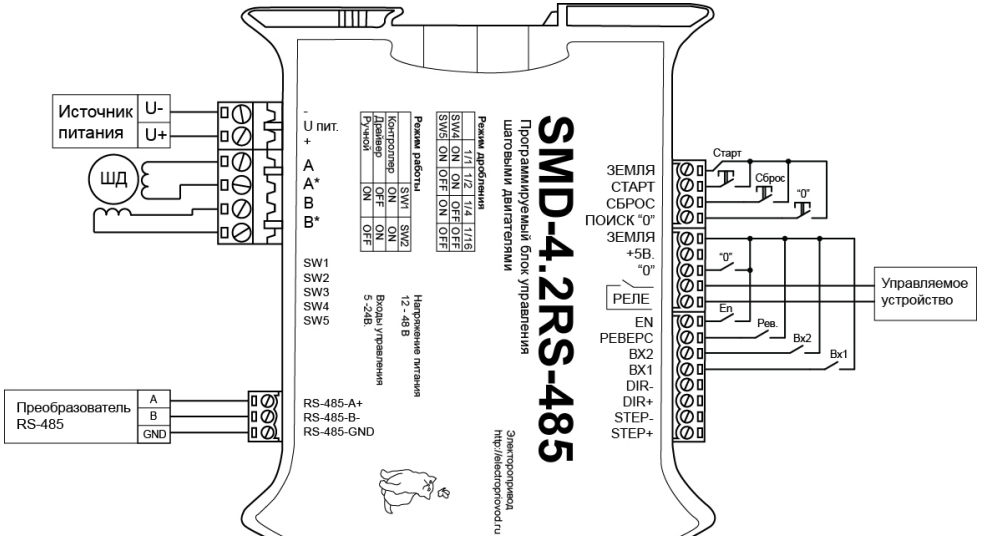
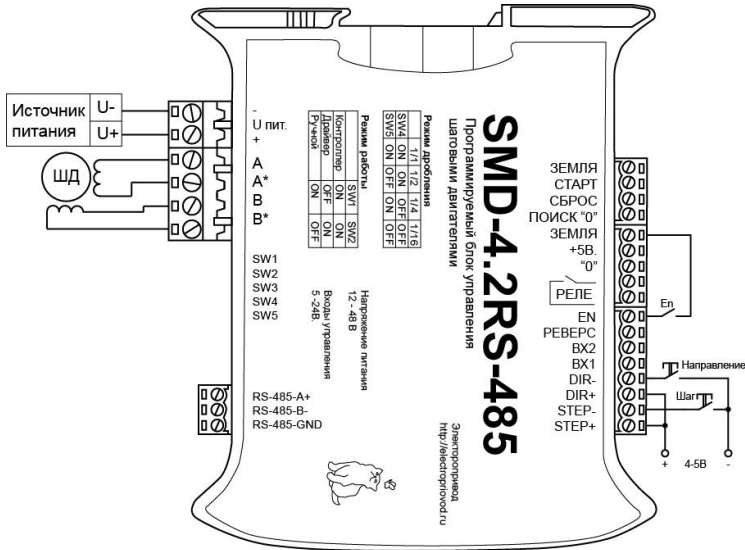


Рис.2. Схема-пример подключения блока в режиме контроллера



При использовании импульсных сигналов 12-24В, необходимо устанавливать токоограничивающие резисторы 1кОм, 2кОм соответственно

Рис.3. Схема-пример подключения блока в режиме драйвера

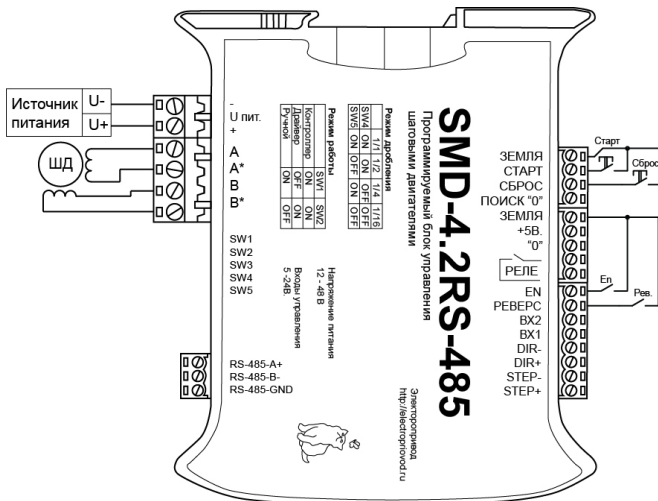


Рис.4. Схема-пример подключения блока в режиме ручного управления.

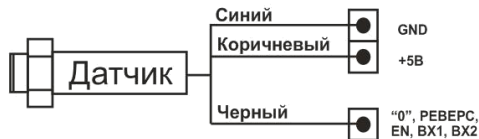


Рис. 5. Пример подключения датчика SM (NPN).

Блок предусматривает подключение к 4, 6 и 8-выводным гибридным двух или четырехфазным шаговым двигателям. Возможные способы включения фаз двигателя приведены в табл. 2. Выводы фаз шагового двигателя подключаются к выходам блока А*, А, В* и В – в соответствии с таблицей 2.

Таблица 2. Возможные способы включения фаз двигателя.

Схема 1	Схема 2	Схема 3	Схема 4
<p>Схема 1- подключение четырехфазного двигателя с 8 выводами с последовательным соединением фаз</p> <p>Схема 2- подключение четырехфазного двигателя с 8 выводами с параллельным соединением фаз</p> <p>Схема 3- подключение двухфазного ШД с 6 выводами с отводами от средних точек</p> <p>Схема 4- подключение двухфазного ШД с 4 выводами</p>			

6. ПОРЯДОК РАБОТЫ

Внимание: При работе с нагрузкой, имеющей большой момент инерции, возникает вероятность проворачивания вала двигателя при его резком торможении. В этом случае, а также при принудительном вращении вала двигателя будет индуцировать ЭДС, которая может повредить выходные каскады блока. Во избежание подобных ситуаций следует избегать резкого торможения двигателя, его принудительного вращения, а также отсоединения фаз двигателя или отключения питания блока во время работы.

1. Убедитесь, что источник питания выключен.
2. Выполните монтаж системы согласно пункту 5.
3. Микропереключателями SW1 и SW2 установите требуемый режим работы согласно табл.3.

Таблица 3. Установка режима работы

Режим	Микропереключатель		Управление
	SW1	SW2	
Контроллера	ON	ON	Управление командами (по заданному алгоритму)
Драйвера	OFF	ON	Управление сигналами «STEP» («Шаг») и «DIR» («Направление»)
Ручного управления	ON	OFF	Управление скоростью встроенным потенциометром.

4. Микропереключателями SW4- SW5 установите требуемый режим дробления согласно табл.4.

Таблица 4. Установка режима дробления

	1	1/2	1/4	1/16
SW4	ON	ON	OFF	OFF
SW5	ON	OFF	ON	OFF

5. Встроенным потенциометром «CURRENT» установите требуемый ток фаз двигателя согласно рис.6.

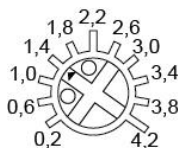


Рис.6. Установка тока фазы двигателя

6. При необходимости подключите устройство к персональному компьютеру.
7. Включите источник питания блока.
8. Для изменения режима работы после включения питания необходимо выставить микропереключатели SW1 и SW2 в соответствии с таблицей 3 и нажать кнопку «RESET».
9. Для установки дробления шага необходимо выставить микропереключатели SW4 – SW5 в соответствии с таблицей 4.
10. Для управления двигателем:

- **в режиме драйвера** (подключение по схеме на рис. 3)

Подавайте нужную последовательность сигналов «ШАГ» и «НАПРАВЛЕНИЕ» на входы «STEP», «DIR», используйте сигнал «EN» для снятия питания с фаз двигателя. Осциллограмма управляющих сигналов приведена на рис. 7.

Передвижение на один шаг осуществляется по фронту импульса на входе «STEP». Изменение направления вращения двигателя осуществляется изменением уровня сигнала на входе «DIR». Аварийная остановка двигателя с обесточиванием его фаз осуществляется замыканием контактов «EN» и «GND», размыкание сигнала возобновляет работу.

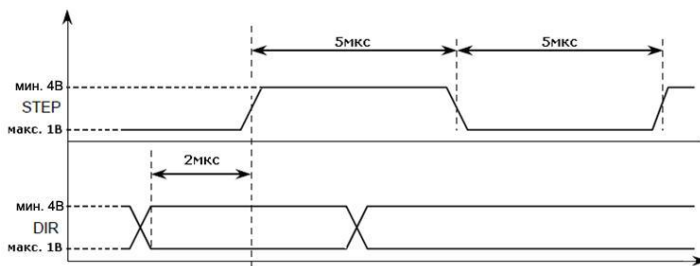


Рис. 7. Осциллограммы управляющих сигналов.

Осуществлять управление двигателем можно также двухфазным квадратурным сигналом со сдвигом фаз на 90° . Такой сигнал можно получить, например, на выходе оптического сельсина. Схема подключения оптического сельсина приведена на рис.8

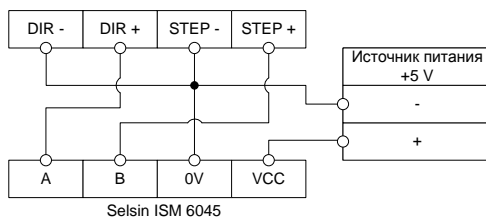


Рис. 8. Пример подключения оптического сельсина

При подаче питания на блок автоматически подается питания на двигатель. В данном режиме все время индикатор горит непрерывно зеленым цветом.

- **в режиме ручного управления** (подключение по схеме на рис. 4)

Регулируйте скорость вращения потенциометром на передней панели блока. При выходе из режима ручного управления значение скорости запоминается. При повторном входе в режим заданное значение скорости восстанавливается.

В режиме ручного управления происходит выдача значения скорости в порт компьютера в виде символической строки в десятичном формате. Для изменения направления необходимо замкнуть контакты «REVERSE» и «GND». Изменение направления вращения происходит по уровню сигнала. Чтобы двигатель начал вращение необходимо нажать на кнопку «START» или замкнуть одноименные клеммы. При нажатии на кнопку «RESET» или замыкание соответствующих клемм двигатель останавливается и питание с фаз двигателя снимается.

При поданном питании на блок и остановленном двигателе горит зеленый светодиод, при вращении двигателя зеленый светодиод мигает с частотой 1 раз в секунду. Если замкнуты контакты «EN» и «GND» - аварийный режим – двигатель автоматически останавливается – оранжевый мигающий цвет индикатора.

- **В режиме контроллера**

Для управления от ПК или ПЛК в режиме реального времени необходимо постоянное соединение с портом. Для автономной работы необходимо записать исполнительную программу в память блока через RS-485. После этого возможна работа блока без подключения к компьютеру.

Для работы блока в режиме контроллера необходимо настроить порт подключения в соответствии с параметрами, указанными в таблице 1.

Интерфейс передачи данных RS-485 позволяет подключать в сеть до 32 контроллеров SMSD-4.2RS485. В конец линии данных RS-485 необходимо подключить согласующий резистор 120 Ом.

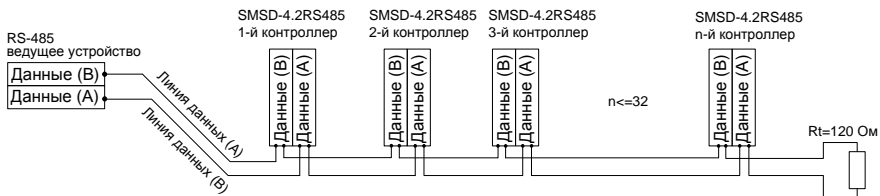


Рис. 9. Подключение блоков к сети RS-485

После загрузки программы в память блока можно либо продолжать работу с использованием интерфейса RS-485, либо отключить блок от ведущего устройства (компьютера или ПЛК) и работать автономно по записанной в блок программе. Для запуска программы необходимо в дежурном режиме контроллера нажать кнопку «СТАРТ» или замкнуть выводы «СТАРТ» и «Земля».

При использовании персонального компьютера в качестве ведущего устройства рекомендуется использовать преобразователи интерфейса с микросхемами FTDI - FT232 или CH340. Преобразователи с микросхемами CP210x могут работать некорректно, их использование не рекомендуется.

7. СИСТЕМА КОМАНД

Отправка команд блоку осуществляется кадрами. Кадр представляет собой строку ASCII символов. Формат кадра приведен в таблице 5.

Таблица 5. Формат кадра передачи данных

Начало кадра	ID блока	Команда	Параметр	Окончание кадра
:	XX (hex)	CC	NN (Dec)	<CR> + <LF> (\r\n или 0x0D 0x0A)

Начало кадра – символ «:» - начало послышки блоку.

ID блока – уникальный идентификатор блока, определяющий его адрес в сети RS-485. ID задается отдельной командой и сохраняется в памяти блока. Значение поля – от 0x01 до 0xFF – в шестнадцатеричном виде. Адрес 0x00 – широковещательный, и ни одно устройство не отвечает на такое сообщения. После приема широковещательной команды (кроме EM) передатчик контроллера отключается до получения блоком адресной команды (с адресом, отличным от 0x00). Для включения передатчика отдельного контроллера необходимо отправить ему любую адресную команду.

Команда – код команды, передаваемой блоку. Список и описание команд приведены в таблицах 6 и 7.

Параметр – параметр команды, в десятичном виде.

Окончание кадра – завершение передачи команды блоку.

Например, ASCII строка «:01SD100,r,n» - означает команду блоку с ID адресом 0x01 установить рабочую скорость 100 шагов в секунду.

Команды в таблицах 6 и 7 представлены для автономного режима работы (программа записывается в память блока, и он отключается от ведущего устройства) и для режима «Direct control» (управление от ведущего устройства осуществляется в режиме «реального времени»).

Таблица 6. Список управляющих команд

№	Команда	Автономный режим работы	«Direct control»
1	LD (LD1)	Вход в режим загрузки программы, выполнение текущей программы прекращается, питание с фаз ШД снимается.	-
2	RD	Чтение исполнительной программы	-
3	ST (ST1)	Запуск программы из дежурного режима контроллера, остановка – при выполнении программы	
4	LB	-	Вход в режим загрузки программы в буфер, выполнение текущей команды прекращается, питание с фаз ШД снимается. (при снятии питания программа в буфере не сохраняется).
5	RB	-	Чтение оперативного буфера, выполнение текущей команды прекращается
6	SBddd	-	Запуск оперативного буфера ddd (1...250) раз. При

			отсутствии аргумента – запуск происходит 1 раз.
7	ED	Выход из режима программирования в дежурный режим, запись команд в память блока	Запись команд в буфер, выход в дежурный режим
8	IDdd	Задание адреса блока. dd – адрес блока в десятичном формате, от 1 до 255. Например, «:00ID93'rп» в результате выполнения данной команды блоку будет присвоен сетевой адрес 93 (0x5D). Отклика на данную команду не последует. Если далее отправить команду «:5DID1'rп» – блоку будет присвоен адрес 1 (0x01), и будет отправлен отклик «:01E10'rп».	
9	EM	Включение передачи данных клиенту после приёма широковещательной команды. Например, отправив команду «ST» всем блокам, затем следует отправить команду “EM” (для всех). Теперь блоки сообщат о завершении выполнения программы сообщением «E14».	

Таблица 7. Список исполнительных команд

№	Команда	Автономный режим работы	«Direct control»
10	BG	Устанавливает указатель адреса в 0 (начало программы) При записи новой программы в память контроллера, после команды LD.	При записи новой программы в буфер, после команды LB
11	EN	Разрешение подачи питания на обмотки двигателя	
12	DS	Снятие питания с обмоток двигателя (по умолчанию питание с обмоток двигателя снято)	
13	DL	Установка вращения влево	Если двигатель не вращается: начало движения влево; Если двигатель вращается: оставшиеся шаги обрабатываются влево(команда установлена по умолчанию).
14	DR	Установка вращения вправо	Если двигатель не вращается: начало движения вправо; Если двигатель вращается: оставшиеся шаги обрабатываются вправо.
15	RS	Реверс	Если двигатель не вращается: начало движения в противоположном направлении; Если двигатель вращается: оставшиеся шаги обрабатываются в противоположном направлении.
16	AL(-)ddd (-1000 до +1000)	Установить ускорение (замедление)	Если двигатель не вращается: начало движения с заданным ускорением (замедлением) с начальной скорости SS до конечной скорости SD; Если двигатель вращается: при следующем изменении скорости SD оставшиеся шаги обрабатываются с заданным ускорением (замедлением) с текущей скорости до нового значения (по умолчанию AL=0)
17	SDddd (от 1 до 10000)	Установить скорость ddd. Если не задается стартовая скорость SS, тогда используется как стартовая и рабочая	Если двигатель не вращается: используется как стартовая и рабочая скорость Если двигатель вращается: оставшиеся шаги обрабатываются с заданной скоростью ddd (по умолчанию SD=200)
18	SSddd (от 1 до 2000)	Начальная скорость. При ускорении AL≠0 выполняется ускорение (замедление) до скорости SD. Команда SS учитывается только при начале движения (двигатель остановлен) (по умолчанию SS=1)	
19	SF	Включить реле	
20	CF	Выключить реле (по умолчанию реле выключено)	
21	MV	Включить двигатель – непрерывное движение	Если двигатель не вращается: начать движение неопределенно долгое время; Если двигатель вращается: продолжать вращение неопределенно долгое время.
22	MVddd от 1 до 10000000	Выполнить ddd шагов	Если двигатель не вращается: выполнить ddd шагов и остановиться Если двигатель вращается: с этого момента выполнить ddd шагов и остановиться
23	MH	Непрерывное движение до прихода сигнала на вход BX2	Если двигатель не вращается: непрерывное движение до прихода сигнала на вход BX2; Если двигатель вращается: с этого момента начать непрерывное движение до прихода сигнала на вход BX2.
24	ML	Непрерывное вращение до прихода сигнала на вход BX1	Если двигатель не вращается: непрерывное движение до прихода сигнала на вход BX1; Если двигатель вращается: с этого момента начать непрерывное движение до прихода сигнала на вход BX1
25	NM	Непрерывное движение до	Если двигатель не вращается: непрерывное

		прихода сигнала на вход "0"	движение до прихода сигнала на вход "0"; Если двигатель вращается: с этого момента начать непрерывное движение до прихода сигнала на вход "0" (командой SD можно регулировать скорость во время движения).
26	SPddd	Остановка (пауза) на ddd мс, максимально 1000000	Остановка (пауза) на ddd мс, максимально 1000000, после паузы продолжать выполнять текущую команду. Если во время паузы приходят команды MV, MVddd, MH, ML, NM, то они сразу выполняются, а пауза и предыдущая команда считаются завершенными.
27	LL	Установить метку начала цикла	Установить метку начала Цикла – команда доступна при записи программы в оперативный буфер
28	JPddd от 1 до 255	Выполнить команды после метки LL до JP ddd раз.	Команда доступна при записи команды в оперативный буфер
29	WL	Дождаться сигнала на входе BX1	Если двигатель не вращается: дождаться сигнала на входе BX1 и начать выполнять следующую поступившую команду; Если двигатель вращается: продолжается выполнение текущей команды. Только после поступления сигнала на BX1 блок воспринимает следующие команды.
30	WH	Дождаться сигнала на входе BX2	Если двигатель не вращается: дождаться сигнала на входе BX2 и начать выполнять следующую поступившую команду; Если двигатель вращается: продолжается выполнение текущей команды. Только после поступления сигнала на BX2 блок воспринимает следующие команды.

Внимание: интерфейс RS-485 не имеет механизмов работы с коллизиями, вызванными одновременной передачей данных несколькими устройствами. Пользователь должен самостоятельно следить за тем, чтобы данные не передавались несколькими устройствами одновременно. Коллизии могут возникать в случае работы двух и более блоков с одинаковыми адресами ID в одной сети RS-485. В случае использования команды «EM», пользователь должен самостоятельно следить за передаваемыми блоками данными и исключить вероятность одновременной передачи ответа E14 (окончание работы по программе) несколькими контроллерами.

В режиме «Direct control» ведется проверка значения ускорения:

1. При $AL=0$ ступенчатое изменение скорости, сразу до значения SD, значение начальной скорости игнорируется.
2. **Двигатель не вращается:** если в момент начала движения $(SD - SS) \cdot AL < 0$, то ускорение и начальная скорость игнорируются, двигатель сразу стартует со скоростью SD.
3. **Двигатель вращается:** если при подаче команды SD: $(SD - S_{max}) \cdot AL < 0$, где S_{max} - текущая скорость, ускорение игнорируется, двигатель ступенчато меняет скорость на SD, и оставшиеся шаги обрабатываются с данной скоростью.

Выполнение исполнительской программы контроллером заключается в чтении очередной команды из энергонезависимой памяти и в выдаче соответствующих команд управляющих сигналов на ШД. Одновременно осуществляется анализ сигналов от входов «BX1», «BX2», «РЕВЕРС» и «EN».

Изменить направление вращения можно замыканием входов «GND» и «РЕВЕРС», в данном режиме сигнал работает по фронту.

Ответ	Содержание ответа
E10*	Нормальное выполнение команды
E13*	Ошибка кода исполнительной программы
E14*	Завершение исполнительной программы
E15*	Ошибка приема RS-485
E16*	Ошибка команды
E19*	Ошибка данных команды

8. ПОДРЕЖИМЫ КОНТРОЛЛЕРА

Блок в режиме контроллера может находиться в одном из следующих подрежимов:

Дежурный режим – красный цвет индикатора.

В этот режим блок переходит в одном из следующих случаев:

- при завершении работы по исполнительной программе;
- при остановке выполнения исполнительной программы командой «ST1» от ПК (табл.5);
- при включении питания блока (переключатели SW1 и SW2 в положении ON);
- при нажатии на кнопку «СБРОС» (переключатели SW1 и SW2 в положении ON).

В дежурном режиме блок находится в ожидании одного из следующих событий:

- поступление управляющей команды от ПК (корректные команды «LD1», «RD1» или «ST1»);
- запуск записанной в память исполнительной программы (алгоритма работы) нажатием кнопки «СТАРТ» (или замыканием входов «Старт» и «Земля»);
- переход в другой режим работы блока (см. п.6, табл.3).

Выполнение исполнительной команды – красный мигающий цвет.

В этот режим блок входит из дежурного режима:

- при нажатии кнопки «СТАРТ» (или замыкании входов «Старт» и «Земля»);
- при поступлении команды «ST1» от ПК;

Выход из режима осуществляется:

- при завершении исполнительной программы;
- при прерывании исполнительной программы командой «ST1» от ПК;
- при нажатии кнопки «СБРОС» (или замыкании входов «СБРОС» и «Земля»).

В этом режиме последовательно считываются и обрабатываются команды, предварительно записанные в память блока. В данном режиме блок анализирует состояние сигналов на входах «BX1», «BX2» «EN» и «РЕВЕРС». При поступлении сигнала «EN» (замыкание «EN» и «GND») выполнение программы приостанавливается, при снятии сигнала выполнение программы возобновляется. По переднему фронту сигнала «РЕВЕРС» (замыкании «РЕВЕРС» и «GND») происходит реверс двигателя.

Ожидание внешнего сигнала в процессе выполнения программы – красный мигающий (двойное мигание с паузой 1 с.) цвет индикатора.

В этот режим блок входит из режима выполнения исполнительной программы – при обработке команды «Дождаться сигнала» - «WH» или «WL». При этом происходит ожидание внешних сигналов. Выход из подрежима происходит при поступлении сигнала «BX1» или «BX2» соответственно. После поступления сигнала продолжается выполнение исполнительной программы.

Загрузка программы из ПК – оранжевый цвет индикатора.

В этот режим блок входит из дежурного режима при поступлении команды «LD1» от ПК. Все последующие исполнительные команды записываются в память блока. При поступлении команды «ED» блок переходит в дежурный режим.

Чтение программы в ПК – оранжевый цвет индикатора.

В этот режим блок входит из дежурного режима при поступлении команды «RD1» от ПК. По этой команде блок выдает в ПК коды, записанные в память блока, а затем переходит в дежурный режим.

Аварийная остановка – оранжевый цвет индикатора.

В этот режим блок входит из режима выполнения исполнительной программы при поступлении сигнала от аварийного датчика «EN» (замыкании «EN» и «GND»). Выполнение исполнительной программы приостанавливается. При снятии сигнала «EN» выполнение исполнительной программы возобновляется с места остановки.

Ошибка исполнительной программы – оранжевый мигающий цвет индикатора.

В этот режим блок входит из режима выполнения исполнительной программы при обнаружении

ошибки в исполнительной программе. Выход из режима осуществляется нажатием кнопки «СБРОС». Исполнительную программу в этом случае следует перезаписать.

9. КОМПЛЕКТНОСТЬ

Блок управления шаговым двигателем SMSD-4.2RS-485
Паспорт SMSD.42.485.002.ПС

1 шт.
1 шт.

10. ГАРАНТИЙНЫЕ ОБЯЗАТЕЛЬСТВА

Изготовитель гарантирует безотказную работу блока в течение 12 месяцев со дня продажи, при соблюдении условий эксплуатации.

Изготовитель оставляет за собой право вносить изменения в конструкцию и принципиальную схему блока, не ухудшающие его характеристик.

Адрес предприятия-изготовителя:

195197, Россия, Санкт-Петербург, Полостровский пр. 43-А, ООО «Электропривод».
Тел./факс (812) 703-09-81, (812) 493-27-26

Дата продажи:

Серийный номер: