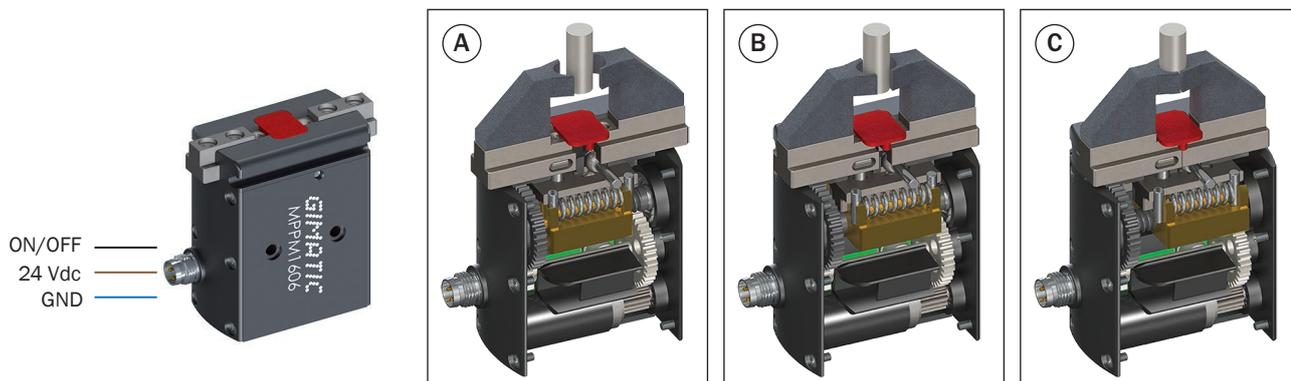
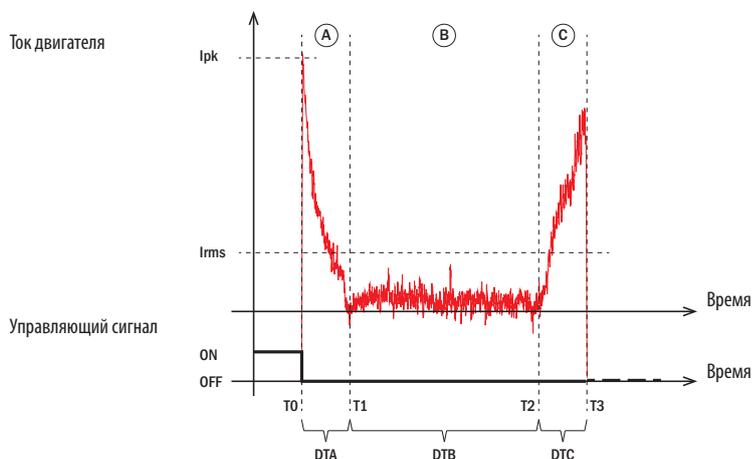


Технология мехатроники

Следующие изображения показывают рабочие положения общей приводной системы захватов, приводов и электрических делительно-поворотных столов.



Эти положения могут также быть идентифицированы в профиле поглощения тока мотора.



Описание функционирования

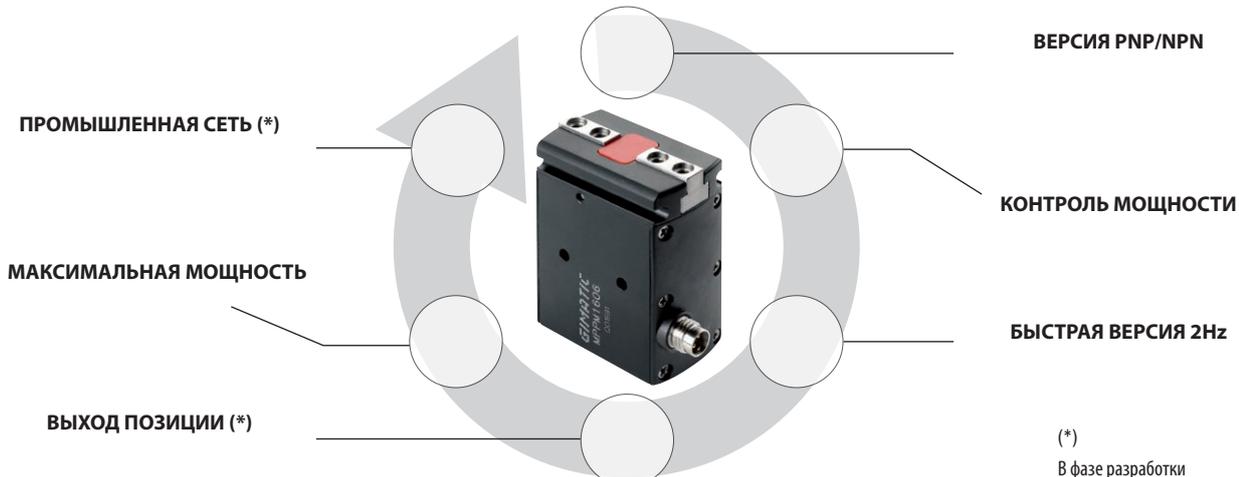
За время T0, управляющий сигнал переходит из статуса ON в статус OFF, закрывая губки.

За время отрезка DTA, двигатель начинает вращение, вызывая в фазе А растяжение сжатой вначале пружины.

В фазе В, пружина принимает свою свободную длину и губки двигаются с неизменной скоростью до контакта с частью за время T2.

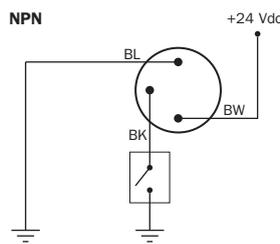
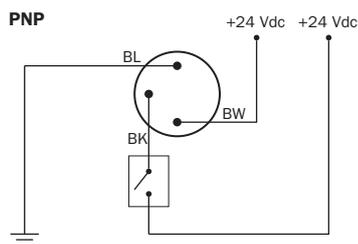
Во время фазы 3, губки находятся в контакте с частью и начинается сжатие пружины.

За время T3, двигатель прекращает вращение и, благодаря нереверсивной передаче, удержание продолжается также и в отсутствие напряжения питания, до следующей команды открытия губок (статус ON).



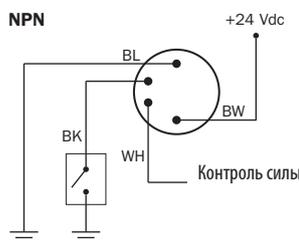
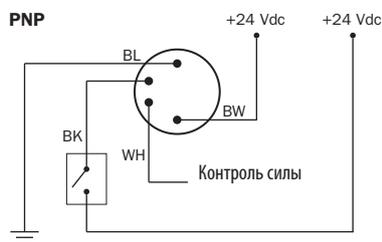
ВЕРСИЯ PNP/NPN

Захваты доступны в стандартном варианте, с входом PNP, или в варианте N, с входом NPN.



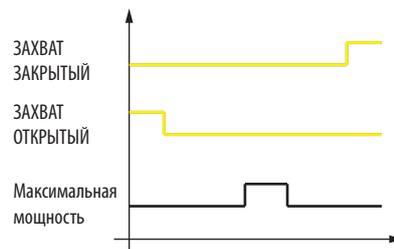
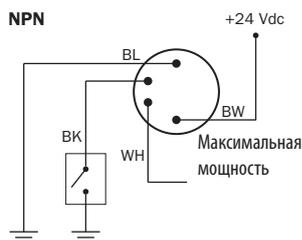
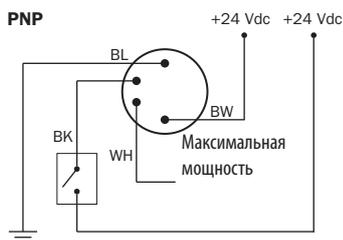
Контроль силы (версии с 4 контактами)

В линейке моделей с коннектором M8 с 4 контактами, доступные версии с каналом аналогового входа. Варьируя опорное напряжение в интервале между 2 ÷ 10 V, возможно регулировать силу удержания. Показатель напряжения, меньшего чем 2 V замедляет работу устройства, позволяя сотворение создание логик безопасности машины.



Максимальная мощность

В линейке моделей с коннектором M8 с 4 контактами, доступные версии с каналом аналогового входа. Варьируя опорное напряжение в интервале между 2 и 10 V, возможно регулировать силу удержания. Таким способом достигается функциональность интегрированного датчика близости, который может работать независимо от финальной позиции губок, а значит - без какой-либо регуляции.



Вывод информации и позиции и промышленная сеть

Скоро будут доступны версии с каналом выхода, для измерения позиции губок (цифровым и/или аналоговым) и версии, предрасположенные для коммуникации, на основе цифровой промышленной сети.

