



Compact 4

ОБЩИЕ ХАРАКТЕРИСТИКИ

Compact 4 — это небольшое числовое управление с питанием + 12 В пост. тока с внутренней шиной PC104 и операционной системой Windows CE, которое можно устанавливать в настенном электрическом шкафу с помощью соответствующих крепежных отверстий.

Система ПЛК использует архитектуру ПК как для функций управления движением и циклическими функциями станка, так и для функций пользовательского интерфейса с помощью монитора с сенсорным экраном или мыши и клавиатуры.

В качестве альтернативы сенсорному, он может быть подключен к супервизору ПК. Эта система особенно подходит для небольших станков до 4 цифровых, аналоговых и импульсных осей. В верхней части изделия размещены 32 двунаправленных входа / выхода PNP с возможностью их расширения при необходимости. В дополнение к этому, станок также имеет 4 разъема для подключения 4 импульсных осей и один разъем для управления маховиком MPG.

Albatros — это среда разработки и отладки функций автоматизации (минимум версия 3.1 - см. раздел программного обеспечения в каталоге), которая находится на компьютере разработки; программное обеспечение пользовательского интерфейса установлено на Compact 4 и должно быть разработано для Windows CE или может быть размещено на супервизоре ПК.

СИСТЕМА Compact 4

- Малое числовое управление с платой TMSBus форматом PC104.
- Сертификат CE и соответствует директиве EMC по электромагнитной совместимости



ФУНКЦИЯ E-CAT

- Функция E-CAT осуществляется через выполнение TPA ведущего устройства полевой шины EtherCAT®.
- Протокол приложения реализованный является стандартным официальным CoE (CANopen over EtherCAT®).
- Шина EtherCAT® использует стандартный кабель Ethernet 100BASE-TX (CAT-5E или выше), который позволяет получить до 100 м расстояния между отдельными устройствами.
- Формат связи реализованный: стандартный пакет Ethernet размера 1518 байт.
- Управление положением осей, выполненное путем отправки данных мгновенной скорости и мгновенного обнаружения местоположения в режиме реального времени
- Время цикла передачи: 2 мс до 32 узлов (ввод / вывод и/или приводы).
- Возможность записи и считывания параметров привода.
- Диагностика связи и приводов в режиме реального времени.

code CN6.1.03

code CN6.1

ФУНКЦИЯ SCan

code CN6.1.05

- Шина SCan состоит из связи, основанной на стандарте CAN 2.0b. Позволяет управлять приводами в режиме реального времени: канал состоит из оконечной экранированной витой пары.
- Время цикла (реальное время): 2 мс
- До 5 приводов с временем цикла 2 мс. Возможность поставки второй платы TMSBus для расширения до 10 приводов с временем цикла 2 мс.
- Возможность отправки или считывания параметров привода
- Диагностика связи и приводов в режиме реального времени.
- Инструкции для запроса параметров и допроса приводов, доступных в библиотеке и которые могут быть вызваны кодом.

ФУНКЦИЯ GBus

code CN6.1.05

- Шина GreenBus состоит из изохронной полнодуплексной последовательной передачи 4 Мбит / с на экранированной, изолированной и оконечной витой паре. Удаленные модули TRS питаются от одной и той же линии GreenBus.
- Электрическим стандартом является EIA RS422.
- Время цикла составляет 1 мс, и с помощью механизмов мультиплексора узлы могут быть синхронизированы с реальным временем = 1, 2 или 4 мс.
- Диагностика связи узлов в режиме реального времени.

Processor	AMD G series 500 MHz
Memory	DDR3 SoDimm 1GB
SSD	Compact Flash, Socket Type II, da 512 MB
Operating temperature	5 – 45°C
Moisture	10 – 95% relative humidity, without condensation
Power supplier	+12V DC ± 5%
Dimension	70 x 125 x 225 mm
Weight	1 kg max
Assembly	wall-mounting through fixing holes
Usable connections	RS232, RS485 half duplex (full duplex optional)
Service connections	PS/2 for mouse + keyboard, USB 2.0, CRT (monitor)
Link to supervisor	1 x Ethernet LAN 100BaseT
Max.Axes number	4
Real Time Period	minimum 2 ms
Interpolated Axes	up to 3 axes
Chained axis	up to 3 Slave axes for 1 Master axis
NVRAM	Storage of sensitive data in NVRAM 128KB