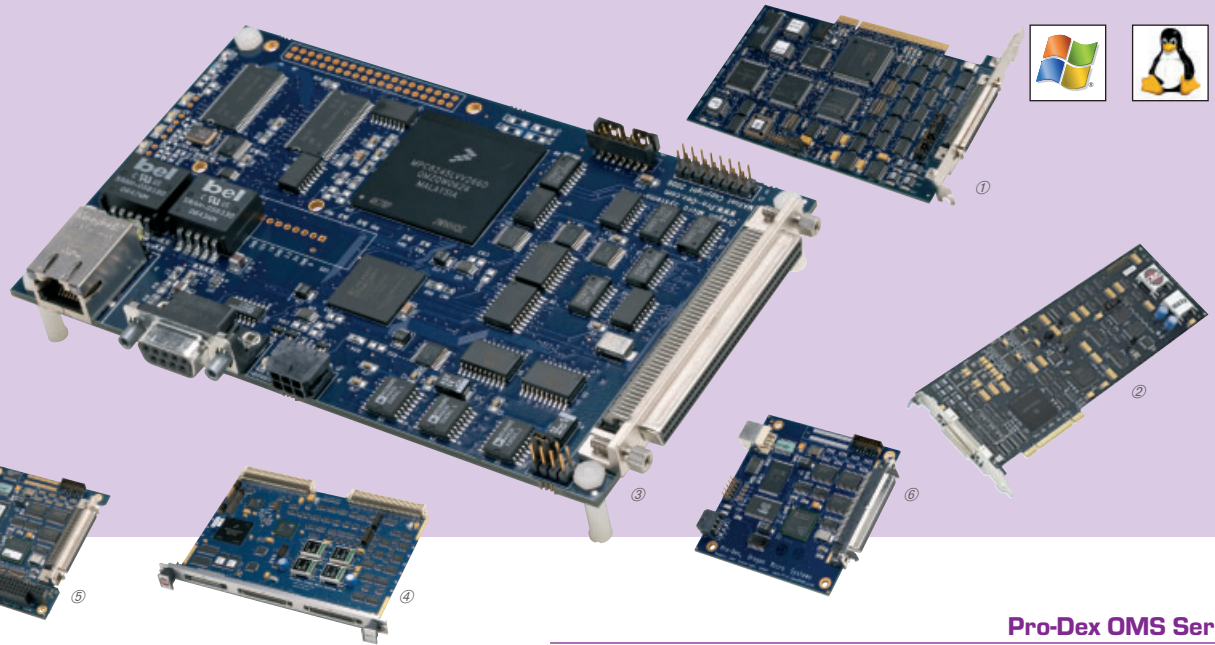
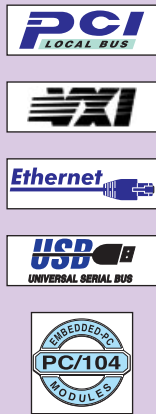


Präzise Stepper-/ Servo-Controller



Mit diesen hochpräzisen Multi-Achsen Motion-Controllern setzen Sie auf bewährte Industrie-Qualität! Bis zu 8 Achsen, für Schritt- (Stepper-) oder Servo-Motoren. Modelle gibt es für die Bus-Plattformen PCI, Universal-PCI, USB, Ethernet/RS232, 6 HE VME und andere.

- Je nach Ausführung bis zu **8 Achsen**.
- Unterstützten je nach Modell **Servo-Achsen** und/oder **Open- oder Closed-Loop Stepper-Applikationen**.
- Je nach Modell bis **24** vom Anwender definierbare **I/O-Kanäle**.
- Backlash Compensation. **Lineare, parabolische, Cosinus-,S"-Kurven und Anwender-Profile**.

Bestell-Nummern

PCIx-<AAA> ①

Modell für UniversalPCI. <AAA> = 002 oder 004 (2 oder 4 Open-Loop Stepper), 020 oder 040 (2 oder 4 Closed-Loop (Encoder) Stepper), 200 oder 400 (2 oder 4 Servo), 202 (2 Servo und 2 Open-Loop Stepper)

MAXp-<A>000 ②

Modell für UniversalPCI. <A> = 1...8 Achsen für vom Anwender definierbar Servo/ Open-/Close-Loop Stepper

MAXnet-<A>000 ③

Modell für Ethernet/LAN. <A> = 1...5 Achsen für vom Anwender definierbar Servo/ Open-/Close-Loop Stepper

MAXv-<A>000 ④

Modell für VME. <A> = 1...8 Achsen für vom Anwender definierbar Servo/ Open-/Close-Loop Stepper. Abwärtskompatibel zur VME58-Serie

UMX-<AA> ⑥

Modell für USB 2.0. <AA> = 25 (2 Servo-Achsen), 26 (2 Stepper-Control, 2 Feedback), 45 (4 Servo-Achsen), 46 (4 Stepper-Control, 4 Feedback)

Außerdem sind Modelle erhältlich für den ISA-basierenden PC/104-Bus ⑤

Optionales Zubehör

Modell	Für...	Beschreibung
CBL120-3M, CBL25-10	MAXp	120-, 25-pol. geschirmtes Kabel
IOMAX	MAXp	Breakout-/Anschluss-Modul
IO68-M	PCIx, UMX	Breakout-/Anschluss-Modul
CBL68-10	PCIx, MAXv, UMX	68-pol. geschirmtes Kabel
CBL50-10	MAXv	50-pol. geschirmtes Kabel
IOvMAX	MAXv	Breakout-/Anschluss-Modul

Pro-Dex OMS Serie

Multi-Achsen Motion-Controller:

Bis zu 8 Achsen. Für Schritt- oder Servo-Motoren.

Für Open- oder Closed-Loop Stepper-Applikationen.

Technische Eck-Daten

PCIx

2 oder 4 Achsen. Open-Loop- oder Closed-Loop- (Encoder) Stepper oder Servo. 10 oder 12 User-I/O. Opto-isolierte I/O, +/- Limit-Schalter, Home-Inputs, differentielle Encoder-Feedback-Eingänge. Unabhängige und koordinierte Bewegung auf allen Achsen. Gleichlauf-Linearinterpolation (alle Achsen). Lineare, parabolische, Cosinus-,S"-Kurve und Anwender-Profile. Elektronischer Antrieb. Backlash Kompensation. Kreisförmige Interpolation. 266 MHz, 32 bit RISC Prozessor. 64 k Shared Memory. PCI Universal Bus 3,3V oder 5 V

MAXp

1 - 8 Achsen. Vom Anwender definierbar Servo/ Open-/Close-Loop-Stepper. 17...24 User-I/O. PID Update-Rate 122 µs auf allen 8 Achsen. 4 Analog-Eingänge mit 16 bit, 0...10 VDC. Quadratur-Encoder-Feedback bis 16 MHz. 266 MHz, 32 bit RISC Prozessor. 64 k Shared Memory. 32 MB System Memory. PCI Universal Bus 3,3 V oder 5 V

MAXnet

1 - 5 Achsen. Vom Anwender definierbar Servo/ Open-/Close-Loop-Stepper. PID Update-Rate 122 µs auf allen 5 Achsen. 4 Analog-Eingänge mit 16 bit, 0...10 VDC. Quadratur-Encoder-Feedback bis 16 MHz. 266 MHz, 32 bit RISC Prozessor. 64 k Shared Memory. 32 MB System Memory. Ethernet: TCP/IP mit RJ45-Verbinden. RS232: 9600...115,2 kBd, 9-pol. Sub-D

MAXv

1 - 8 Achsen. Vom Anwender definierbar Servo/ Open-/Close-Loop-Stepper. PID Update-Rate 122 µs auf allen 8 Achsen. 2 Analog-Ausgänge, 2 Encoder-Eingänge, 6 Analog-Eingänge und 16 Digital-I/O. Konfigurierbarer PID-Filter mit Feed-Forward Koeffizienten. 266 MHz, 32 bit RISC Prozessor. VME64-Bus

UMX

Bis 2 oder 4 Achsen Servo-Control oder Stepper-Control mit Encoder-Feedback. 12 allgemein Verwendbare I/O-bits, 8 davon Anwender-definierbar. Step-Puls: TTL, 50% Tastverhältnis, für Velocity 0...1.044.000 Pulse/s. Encoder Feedback/Quadratur-Encoder bis 12 MHz. 12 bit D/A-Auflösung. USB 2.0

Für alle „MAX“-Modelle

Backlash Kompensation. Lineare, parabolische, Cosinus-,S"-Kurve und Anwender-Profile. Echtzeit-Encoder-Positions-Capture. Kreisförmige Interpolation. Opto-isolierte Digital-I/O. Elektronischer Antrieb. Konstante und variable Geschwindigkeits-Kontourierung.

Software

PCI, Ethernet, USB-Modelle: Treiber für Windows Vista, XP, 2000. Treiber-DLLs, Beispiele (inkl. Quellcode), Tools zum Tuning von Servo-Motoren und dem Erstellen von GUIs. Linux-Treiber

» Web-Link: www.meilhaus.com/pro-dex