



BLDT60 DIGITAL PLUS

AZIONAMENTO 4Q DIGITALE PER MOTORI BRUSHLESS CC

BLDT60 DIGITAL PLUS è un controller completamente digitale che funziona in modalità coppia, velocità o posizione ed utilizza la Space Vector Modulation (SVM), che si traduce in un maggiore utilizzo della tensione del bus e una ridotta dissipazione del calore rispetto al PWM tradizionale. L'azionamento può essere configurato per una varietà di segnali e di comando esterni. I comandi possono anche essere configurati utilizzando il Motion Engine integrato nell'azionamento, in modo da gestire il movimento tramite il processore interno. Oltre al controllo del motore, questi azionamenti dispongono di ingressi e uscite digitali e analogiche dedicati e programmabili per migliorare l'interfacciamento con controller e dispositivi esterni. tramite il protocollo di comunicazione RS232/485 o Modbus RTU può gestire e comunicare in un networking fornendo dati o gestendoli per il controllo puntuale del motore.

DIGITAL 4Q DRIVE FOR DC BRUSHLESS MOTORS

The BLD60 DIGITAL PLUS servo drives is a fully digital drives operate in torque, velocity, or position mode and employ Space Vector Modulation (SVM), which results in higher bus voltage utilization and reduced heat dissipation compared to traditional PWM. The drive can be configured for a variety of external command signals. Commands can also be configured using the drive's built-in Motion Engine, an internal motion controller used with distributed motion applications. In addition to motor control, these drives feature dedicated and programmable digital and analog inputs and outputs to enhance interfacing with external controllers and devices. Network communication is accomplished using either RS-485/232 or Modbus RTU.

Caratteristiche standard

- Funzionamento rigenerativo a quattro quadranti
- Tecnologia Space Vector Modulation (SVM)
- Design completamente digitale all'avanguardia
- Impostazioni di guadagno programmabili
- Limiti di corrente, tensione, velocità e posizione completamente configurabili
- PIDF Velocity Loop
- Anello di posizione PID + FF
- Dimensioni compatte, alta densità di potenza
- Hardware da analogico a digitale a 16 bit
- Commutazione della modalità "On-the-fly"
- Cambio di impostazione del guadagno "On-the-fly"
- Ingressi Safe Torque Off (STO) dedicati

Standard characteristic

- Four Quadrant Regenerative Operation
- Space Vector Modulation (SVM) Technology
- Fully Digital State-of-the-art Design
- Programmable Gain Settings
- Fully Configurable Current, Voltage, Velocity and Position Limits
- PIDF Velocity Loop
- PID + FF Position Loop
- Compact Size, High Power Density
- 16-bit Analog to Digital Hardware
- On-the-Fly Mode Switching
- On-the-Fly Gain Set Switching
- Dedicated Safe Torque Off (STO) Inputs

Dati tecnici principali

- Idoneo per motori BLDC trifase 4/8 poli
- Retroazione digitale Encoder incrementale
- Retroazione digitale sensori di Hall
- Regolazione corrente max
- Posizionamento ± 10 Vdc
- Encoder incrementale ausiliario
- Over the Network
- Analogica ± 10 V
- Sequencing
- Indexing
- Jogging

Specifications

- Suitable for 3ph BLDC motors 4/8 pole
- PWM and Direction
- Encoder Following
- Over the Network
- ± 10 V Analog
- Halls Following
- ± 10 Vdc Position
- Auxiliary Incremental Encoder
- Sequencing
- Indexing
- Jogging



BLDT60 DIGITAL PLUS

Dimensioni

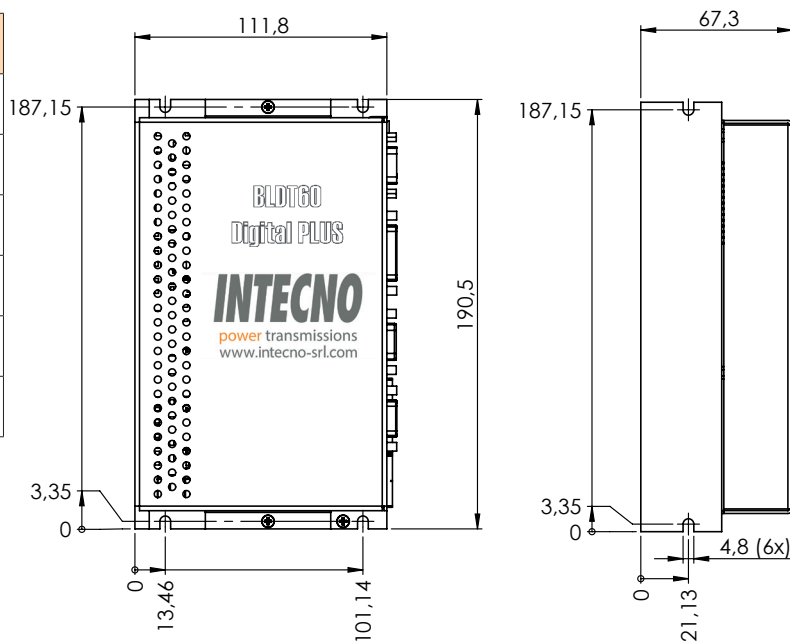
Dimensions

MODELLO / MODEL		BLDT60 Digital Plus
Tensione nominale motore Motor DC Voltage	(Vdc)	24 - 36 - 48
Tensione di alimentazione min / max Supply DC Voltage Range min / max	(Vdc)	20 - 60
Corrente nominale Rated Current	(A)	60 A (60 Arms)
Corrente di picco (1) Peak Current	(A)	100 A (70.7 Arms)
Potenza nominale (2) Rated Power	(W)	1500
Potenza di picco (3) Peak Power	(W)	4560

(1) La corrente di picco viene erogata per un tempo di circa 2 secondi
(1) *Peak current (Adc) for 2 sec.*

(2) La potenza nominale è riferita al valore di tensione e di corrente nominale
(2) *Power of amplifier at the rated current and rated voltage*

(3) La potenza di picco è riferita al valore di tensione nominale e di corrente di picco
(3) *Power of amplifier at the peak current and rated voltage*





Azionamenti per motori brushless CC

Brushless DC motor controls

Collegamenti per motori brushless serie BL

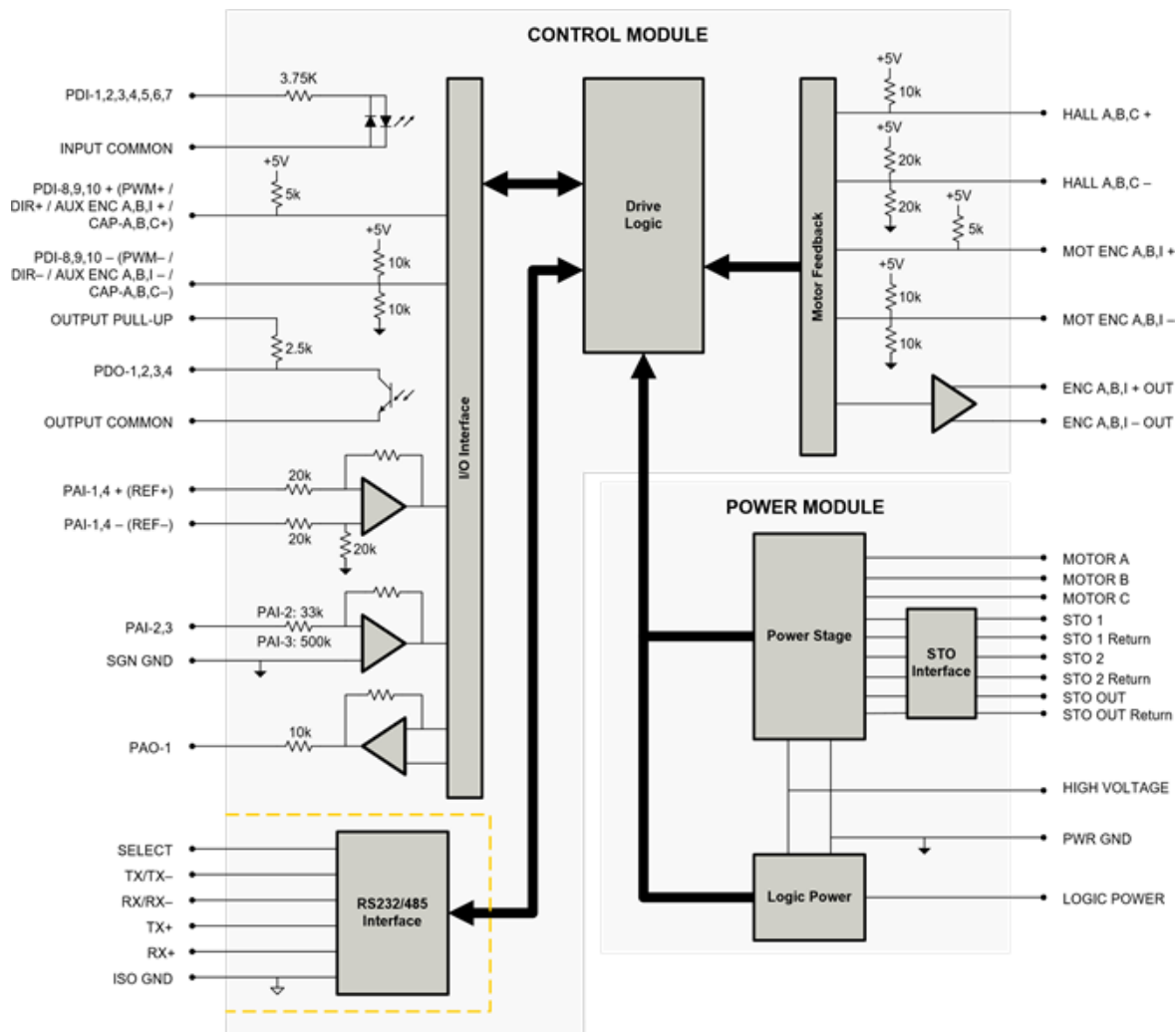
Connections for brushless motors BL series

Fili di potenza:

- fase motore U: pin A
- fase motore V: pin B
- fase motore W: pin C
- HV + VCC

Power wires:

- phase motor U: pin A
- phase motor V: pin B
- phase motor W: pin C
- HV + VCC

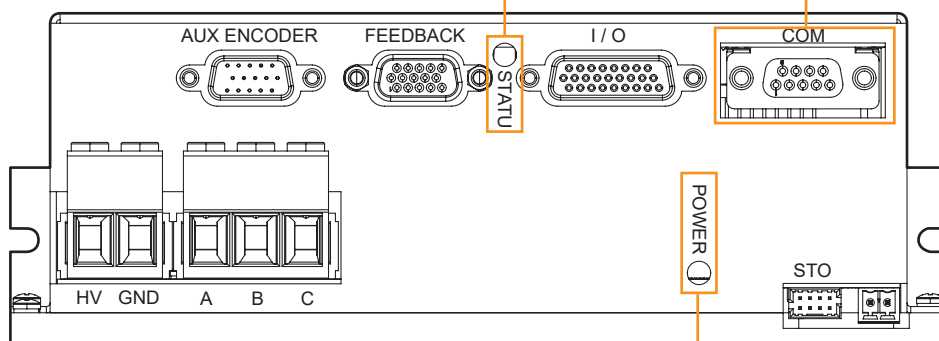


LED

Verde - Ready ON	Green - Ready ON
Rosso - Allarme in corso	Red - Alarm

RS232 / MODBUS RS485 RTU

CANOPEN (Opzionale)	CANOPEN (Optional)
ETHERCAT (Opzionale)	ETHERCAT (Optional)



LED

Verde - Ready ON	Green - Ready ON
------------------	------------------