



## Actionneur décentralisé avec EtherCAT

Les entraînements décentralisés de TR-Electronic, issus de la gamme encoTRive, prennent maintenant en charge l'interface EtherCAT. Depuis janvier, les actionneurs de la gamme MA sont fournis avec EtherCAT. La communication utilise les normes de CANopen DSP 402 pour la transmission des paramètres qui sont intégrés dans le protocole EtherCAT. Le protocole spécifié CANopen over EtherCAT (CoE) permet d'utiliser le profil d'entraînement de CANopen via EtherCAT. Le protocole SDO est pris en charge directement, ce qui permet d'utiliser les étages CANopen existant(e)s quasiment sans les modifier. Les données sont transmises de manière organisée selon un processus (PDO) efficacement par le bus EtherCAT ; il n'y a donc plus de limitation à 8 octets. Tous les profils CANopen, et donc aussi le profil d'entraînement (DS 402), sont intégralement utilisables.

Les actionneurs de la gamme MA sont optimaux comme entraînements auxiliaires pour le réglage de rails de guidage, de butées de fin de course utilisées dans les plieuses, les presses de thermoformage et les systèmes de mélange des composants. Les moteurs à courant continu nécessitent un codeur rotatif absolu multitours, un module de régulation et une interface bus, pour se positionner avec une précision de 1 à 2° et délivrent jusqu'à 100 W en régime continu. Le couple d'inertie des entraînements est vraiment élevé par rapport aux moteurs ECM ce qui a un effet positif sur la qualité de la régulation, notamment en cas de déplacement de grandes masses. Ceci permet un positionnement sûr des butées et des rails de guidage, même s'ils sont lourds. Les moteurs à courant continu sont également conçus pour un mouvement occasionnel et conviennent donc bien à l'automatisation de réglages qui sont habituellement effectués manuellement.

<http://www.fr.tr-electronic.de/produits/motion.html>

<http://www.fr.tr-electronic.de/actualites/actualites.html>

TR-Electronic GmbH, 5.11.2015



TR-Electronic MA-encoTRive.jpg  
(c) TR-Electronic GmbH 2015