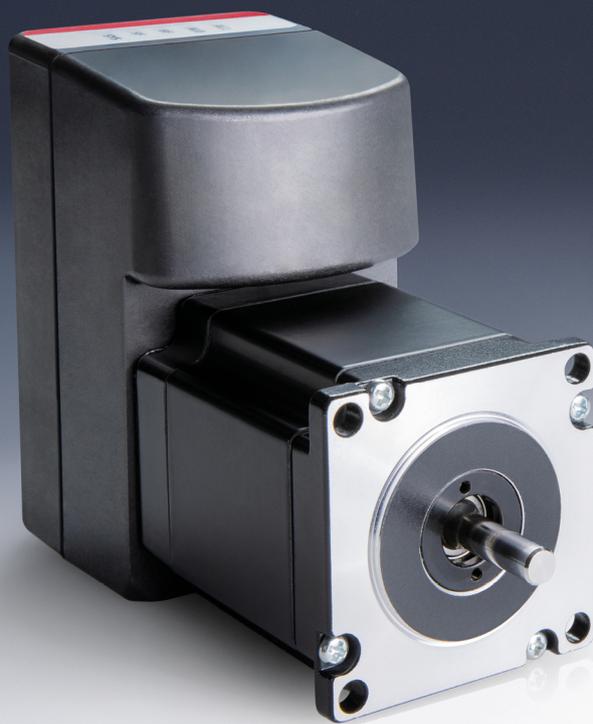


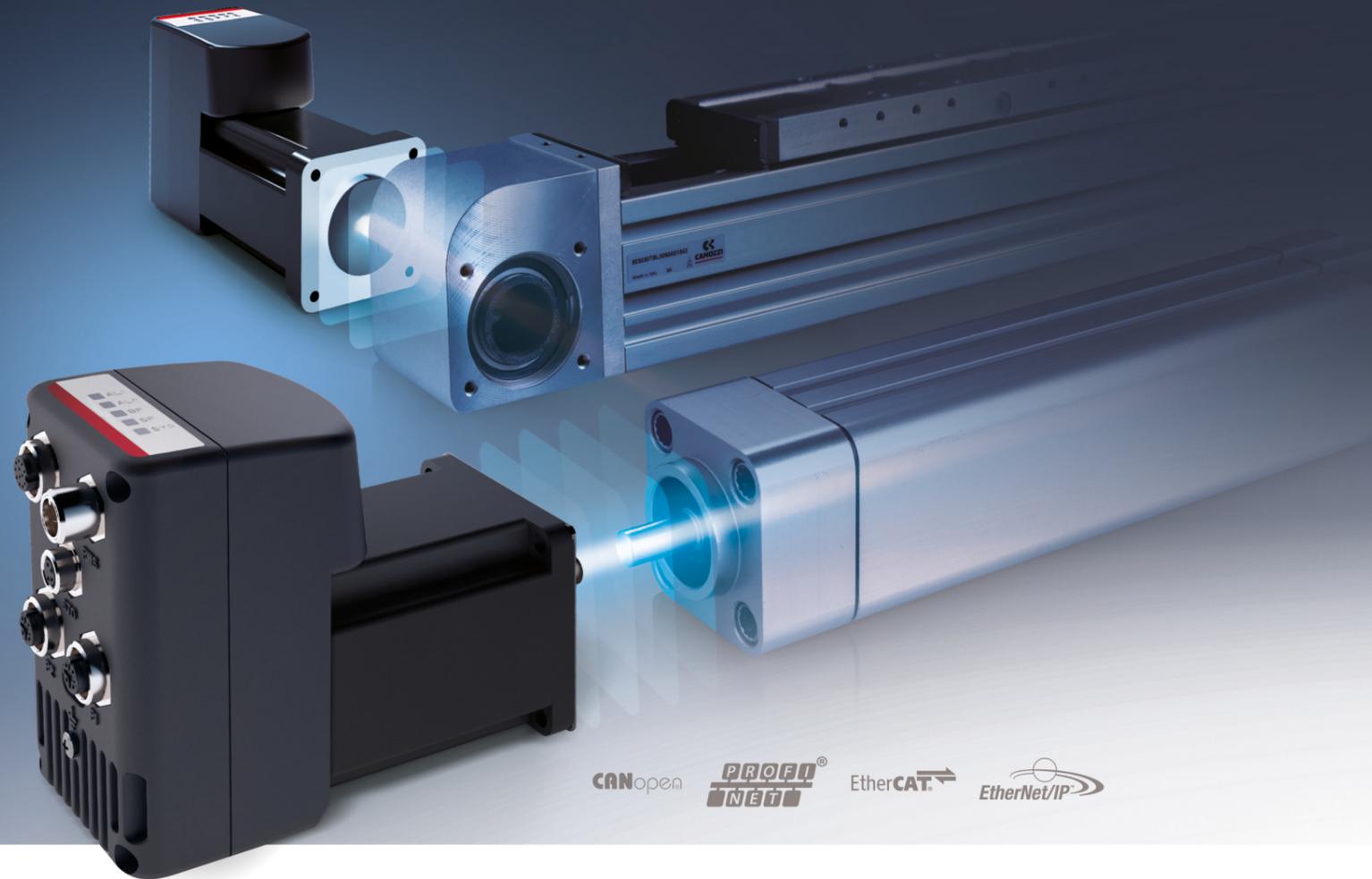


**ENTRAÎNEMENT INTÉGRÉ
AVEC CONTRÔLE VECTORIEL
SÉRIE DRVI**



SÉRIE DRVI UN ENTRAÎNEMENT PRÉCIS, RAPIDE ET POLYVALENT

Idéal pour toutes les applications



ASSEMBLY & ROBOTICS



PACKAGING

FOOD & BEVERAGE



LIFE SCIENCE



Le driver avec moteur intégré de la Série DRVI est conçu **pour contrôler différents types de moteurs**, pas à pas et sans brushless, à l'aide d'un algorithme de contrôle en boucle fermée "*Field-Oriented Control*" (FOC). Cet algorithme, également connu sous le nom de contrôle vectoriel (FOC), **offre de meilleures performances que les systèmes traditionnels de contrôle des moteurs pas à pas**. ce qui permet au moteur pas à pas de fonctionner sur toute la plage de vitesse, assurant une accélération et une décélération rapides, garantissant un contrôle de mouvement plus précis sans perte de pas.



Solution intégrée
Codeur, moteur et driver tout-en-un



Polyvalent
Contrôle de différents types de moteurs :
Brushless DC et Pas à pas, Nema 23 et 24



Efficiéce énergétique
Par rapport aux moteurs pas à pas traditionnels



Positionnement précis
Sans perte de pas grâce au contrôle vectoriel
"*Field-Oriented Control*"



Différents protocoles de communication
CANopen - Profinet - EtherCAT - Ethernet IP

Il est également plus économe en énergie que les méthodes de contrôle traditionnelles, car il utilise un retour d'information précis sur la position du rotor et contrôle le courant de phase, optimisant ainsi le fonctionnement du moteur.

Sa **conception compacte** et son intégration avec les principaux protocoles de communication font de la Série DRVI **la solution idéale pour diverses applications industrielles** nécessitant un contrôle précis et une réponse rapide aux variations de charge.

Données générales

	DRVI-23ST012	DRVI-24ST022	DRVI-24EC125
Type de moteur	Pas à pas	Pas à pas	Brushless DC
Taille de la bride	NEMA 23	NEMA 24	NEMA 24
Vitesse max. [rpm]	3000 rpm	3000 rpm	3000 rpm
Couple [Nm]	1.2 Nm (couple de maintien)	2.2 Nm (couple de maintien)	0.5 Nm (nominal) - 1.5 Nm (pic)
Puissance [W]	-	-	125 W
Alim. électrique	24 - 48 VDC	24 - 48 VDC	24 - 48 VDC (nominal 48 V)
GPIO	2 Entrées numériques pour les capteurs (homing et fin de course) 2 Entrées numériques configurables 1 Sortie numérique configurable	2 Entrées numériques pour les capteurs (homing et fin de course) 2 Entrées numériques configurables 1 Sortie numérique configurable	2 Entrées numériques pour les capteurs (homing et fin de course) 2 Entrées numériques configurables 1 Sortie numérique configurable
IP protection	IP65 (à l'exception de l'arbre du moteur)	IP65 (à l'exception de l'arbre du moteur)	IP65 (à l'exception de l'arbre du moteur)
Control loop	Boucle fermée "field-oriented control"	Boucle fermée "field-oriented control"	Boucle fermée "field-oriented control"
Operation mode	Position - Vitesse - Couple	Position - Vitesse - Couple	Position - Vitesse - Couple
Protocole de communication	CANopen - Profinet - Ethercat - Ethernet/IP	CANopen - Profinet - Ethercat - Ethernet/IP	CANopen - Profinet - Ethercat - Ethernet/IP
Fonction additionnelle	STO (Safe Torque Off)*	STO (Safe Torque Off)*	STO (Safe Torque Off)*

* fonction sans certification