

Commande de mouvement Entraînements intégrés Lexium

ILP●R pour liaison série RS 485

Avec moteur pas à pas 2 phases

Description

Les entraînements intégrés ILP●R équipés d'une interface pour liaison série RS 485 se composent d'un moteur pas à pas 2 phases et d'une électronique de commande avec contrôleur de mouvement intégré.

La programmation de l'entraînement intégré s'effectue via l'interface pour liaison série RS 485 à l'aide du logiciel de mise en service "Lexium CT" qui permet une configuration point à point ou multipoint.

Trois types de raccordement sont proposés selon la taille de la bride :

- raccordement à fils libres,
- connecteurs industriels,
- connecteurs pour circuit imprimé.

Types de raccordement

Raccordement à fils libres



Raccordement par connecteur industriel



Raccordement par connecteur pour circuit imprimé



Commande de mouvement Entraînements intégrés Lexium

ILP●R pour liaison série RS 485

Avec moteur pas à pas 2 phases



Entraînement intégré ILP●R pour liaison série RS 485

Références												
Exemple :	I	L	P	2	R	3	6	1	M	N	1	A
Type de moteur P = moteur pas à pas 2 phases	I	L	P	2	R	3	6	1	M	N	1	A
Tension d'alimentation 2 = 24...48 V 5 = ~ 230 V (uniquement pour bride 85 mm)	I	L	P	2	R	3	6	1	M	N	1	A
Interface de communication R = RS 485	I	L	P	2	R	3	6	1	M	N	1	A
Taille de bride 36 = 36 mm 42 = 42 mm 57 = 57 mm 85 = 85 mm	I	L	P	2	R	3	6	1	M	N	1	A
Type d'entraînement (1) 1 = ILP●R●●1 2 = ILP●R●●2 3 = ILP●R●●3 4 = ILP●R●●4	I	L	P	2	R	3	6	1	M	N	1	A
Indice de vitesse/couple M = couple moyen, vitesse de rotation moyenne	I	L	P	2	R	3	6	1	M	N	1	A
Raccordement B = à fils libres (sauf pour moteur avec bride 36 mm 24 et 85 mm ~) C = connecteur industriel (sauf pour moteur avec bride 36 mm 24 et 85 mm 24) N = connecteur pour circuit imprimé (pour moteur avec bride 36 mm 24)	I	L	P	2	R	3	6	1	M	N	1	A
Type de capteur 1 = capteur à impulsion de référence (Top au tour)	I	L	P	2	R	3	6	1	M	N	1	A
Frein de parking A = sans frein de parking	I	L	P	2	R	3	6	1	M	N	1	A

(1) Voir les principales caractéristiques et encombrements selon le type d'entraînement dans le tableau ci-dessous :

Type d'entraînement		ILP2R											ILP5R		
		361	421	422	423	571	572	573	574	851	852	853	851	852	853
Tension d'alimentation nominale	24 V	24...48											-		
	230 V	-											230		
Couple de maintien	Nm	0,11	0,19	0,33	0,39	0,63	0,86	1,44	1,77	2,13	3,12	5,87	2,16	3,16	4,79
Encombrements (hors tout en mm)	Raccordement à fils libres	I x H	42,7 x 58,3			56,4 x 75,2				86,1 x 94,7			-		
		P	-	55,9	61,7	70,4	67,3	76,7	98,6	134,1	96,8	116,8	156,7	-	
	Avec connecteur industriel	I x H	42,9 x 70,9			56,4 x 75,2				-			87,8 x 164,2		
		P	-	77,7	83,6	92,2	88,4	97	118,6	-	-	-	155	174,3	214,3
Avec connecteur pour circuit imprimé	I x H	35,6 x 52	-												
	P	48,5	-												

Nota : consulter l'ensemble des données (caractéristiques, encombrements) sur notre site internet www.schneider-electric.com.