

Commande de mouvement Entraînements intégrés Lexium

ILT●V avec interface impulsion/sens (P/D)

Avec moteur pas à pas 2 phases

Description

Les entraînements intégrés ILT●V équipés d'une interface impulsion/sens (P/D) se composent d'un moteur pas à pas 2 phases et d'une électronique de commande.

La configuration des entraînements intégrés ILT●V peut être modifiée à la volée ou téléchargée et sauvegardée dans une mémoire rémanente à l'aide de l'outil logiciel de mise en service sur PC "Lexium CT". Les paramètres peuvent être modifiés via l'interface pour liaison série SPI.

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

ILT●V avec interface impulsion/sens (P/D)

Avec moteur pas à pas 2 phases



Entraînement intégré ILT●V avec interface impulsion sens (P/D)

Références												
Exemple :	I	L	T	2	V	3	6	1	M	N	0	A
Type de moteur T = moteur pas à pas 2 phases	I	L	T	2	V	3	6	1	M	N	0	A
Tension d'alimentation 2 = $\overline{\sim}$ 24...48 V 5 = \sim 230 V (uniquement pour bride 85 mm)	I	L	T	2	V	3	6	1	M	N	0	A
Interface de communication V = impulsion/sens (P/D)	I	L	T	2	V	3	6	1	M	N	0	A
Taille de bride 36 = 36 mm 42 = 42 mm 57 = 57 mm 85 = 85 mm	I	L	T	2	V	3	6	1	M	N	0	A
Type d'entraînement (1) 1 = ILT●V●●1 2 = ILT●V●●2 3 = ILT●V●●3 4 = ILT●V●●4	I	L	T	2	V	3	6	1	M	N	0	A
Indice de vitesse/couple M = couple moyen, vitesse de rotation moyenne	I	L	T	1T	V	3	6	1	M	N	0	A
Raccordement B = à fils libres (sauf pour moteur avec bride 36mm $\overline{\sim}$ et 85 mm \sim) C = connecteur industriel (sauf pour moteur avec bride 36 mm $\overline{\sim}$ et 85 mm \sim) N = connecteur pour circuit imprimé (pour moteur avec bride 36 mm $\overline{\sim}$)	I	L	T	2	V	3	6	1	M	N	0	A
Type de capteur 0 = sans capteur	I	L	T	2	V	3	6	1	M	N	0	A
Frein de parking A = sans frein de parking	I	L	T	2	V	3	6	1	M	N	0	A

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

Type d'entraînement		ILT2V											ILT5V			
		361	421	422	423	571	572	573	574	851	852	853	851	852	853	
Tension d'alimentation nominale	$\overline{\sim}$ V	24...48											-			
	\sim 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.