Servoazionamento NL7



I prodotti servo AC della serie NL7-EC sono servoazionamenti digitali AC ad alte prestazioni progettati per un controllo molto accurato di posizione, velocità e coppia, con potenze fino a 7,5 kW. Offrono una soluzione ideale per diverse applicazioni con un processo di tuning semplice. Basati sul protocollo ETG CoE + EtherCAT DS402, si collegano senza soluzione di continuità a controller e azionamenti che supportano questo protocollo standard. La serie NL7-EC utilizza il più recente chip di Digital Signal Processing (DSP) e un Intelligent Power Module (IPM), con integrazione compatta dei componenti e grande affidabilità. Grazie al miglior calcolo PID per il controllo a modulazione di larghezza di impulso (PWM), la serie NL7-EC è leader in questa categoria di prodotto.

Rispetto ai servoazionamenti convenzionali controllati a impulsi, l'NL7-EC offre i vantaggi elencati di seguito.

Vantaggio	**Descrizione**
Maggiore distanza di comunicazione e minori interferenze elettromagnetiche	Poiché si basano su comandi a impulsi, i servoazionamenti a controllo impulsivo possono essere facilmente disturbati da interferenze elettromagnetiche. Il protocollo di comunicazione EtherCAT fornisce rilevamento e gestione dei guasti, rendendo la comunicazione più affidabile su lunghe distanze.
Migliore controllo del movimento	La generazione della traiettoria avviene nel driver in modalità sincrona non ciclica. Il controller deve solo fornire i comandi di posizione, velocità e accelerazione target. I driver ottengono quindi un controllo migliore applicando feedforward a tali comandi.
Cablaggio più semplice	Con la comunicazione EtherCAT, i collegamenti tra master e stazioni slave possono essere realizzati solo con cavi LAN.

Costi inferiori — meno porte richieste	Più assi possono essere controllati senza porte extra o un modulo impulsi sul master/controller. È necessaria solo una porta di rete per collegare in serie i controller degli assi.

From:
https://www.nilab.at/dokuwiki/ - **NiLAB GmbH Knowledgebase**

Permanent link:
https://www.nilab.at/dokuwiki/doku.php?id=it:nl7_servo:start

Last update: **2026/09/22 17:58**