

Цифровые сервоусилители с интерфейсами EtherCAT и CAN

Цифровые сервоусилители с интерфейсами EtherCAT и CAN предназначены для управления синхронными электрическими машинами с постоянными магнитами в составе мехатронных и робототехнических систем.

Предлагаемые решения замещают на отечественном рынке изделия ELMO Motion Control, Ingenia Motion Control, Advanced Motion Control и др.

Преимущества:

- ✓ законченные решения для управления шарнирами роботов;*
- ✓ высокая удельная мощность и малые габариты;*
- ✓ интерфейсы EtherCAT, CAN, RS232, Ethernet;*
- ✓ развитая периферия для подключения датчиков обратной связи;*
- ✓ возможно заказное исполнение сервоусилителей на отечественной элементной базе, в том числе в радиационно-стойком исполнении и по гибридной технологии.*

