



CANopen



UNITÉ DE POSITIONNEMENT SERVO.D UNIDAD DE POSICIONAMIENTO SERVO.D

L'unité de positionnement SERVO.D est constitué d'un moteur sans balais avec réducteur et contrôle par microprocesseur de l'actionnement du moteur incorporé, d'un transducteur de position monté sur l'arbre de sortie et d'une interface pour bus de terrain. Un dispositif aux dimensions compactes propose un système complet pour contrôle d'axe, capable de recevoir du bus, une valeur à atteindre et de procéder au positionnement avec contrôle de type PID.

► La sortie du SERVO.D se fait par un arbre creux, permettant un montage facile et une utilisation versatile, même pour des cas préexistants de machine à manutention à rendre automatique.

Idéale pour les applications de divers types dans l'industrie de l'impression, de l'emballage, du travail du bois, du marbre, du plastique, etc. Le système est relié sur un bus de terrain pour gérer les positions et permettre les modifications des paramètres de contrôle (valeur actuelle, vitesse, état, etc.) par un superviseur (PC, PLC, etc.).

Le protocole de communication peut être MODBUS RTU, CANopen, PROFIBUS DP.

Pour le branchement électrique, 3 connecteurs M12x1 ont été prévus pour l'alimentation et bus de terrain.

La unidad de posicionamiento SERVO.D es constituido por reductor y control a microprocesador del accionamiento motor incorporado, de un transductor de posición montado sobre el árbol de y de una interfaz par Bus de campo. Se realiza entonces, en un único dispositivo de dimensiones compactas, un sistema completo para el control de ejes, capaz de recibir del Bus una cota a la que ir y proceder al posicionamiento con un control de tipo PID.

► La salida del SERVO.D es a árbol pasante, para consentir sencillez de montaje y versatilidad de utilizo también en preexistentes situaciones de maquinas a desplazamiento manual de transformar en automáticas.

Idéal para aplicaciones de vario tipo en la industria de la impresión, del embalaje, de la lavoracion de madera, mármol, plástico, etc.

El sistema se conecta sobre Bus de campo para gestionar los posicionamientos y consentir las modifिकास de los parámetros de control (cota actual, velocidad, estado, etc.) por parte de un Supervisor (PC, PLC, etc.).

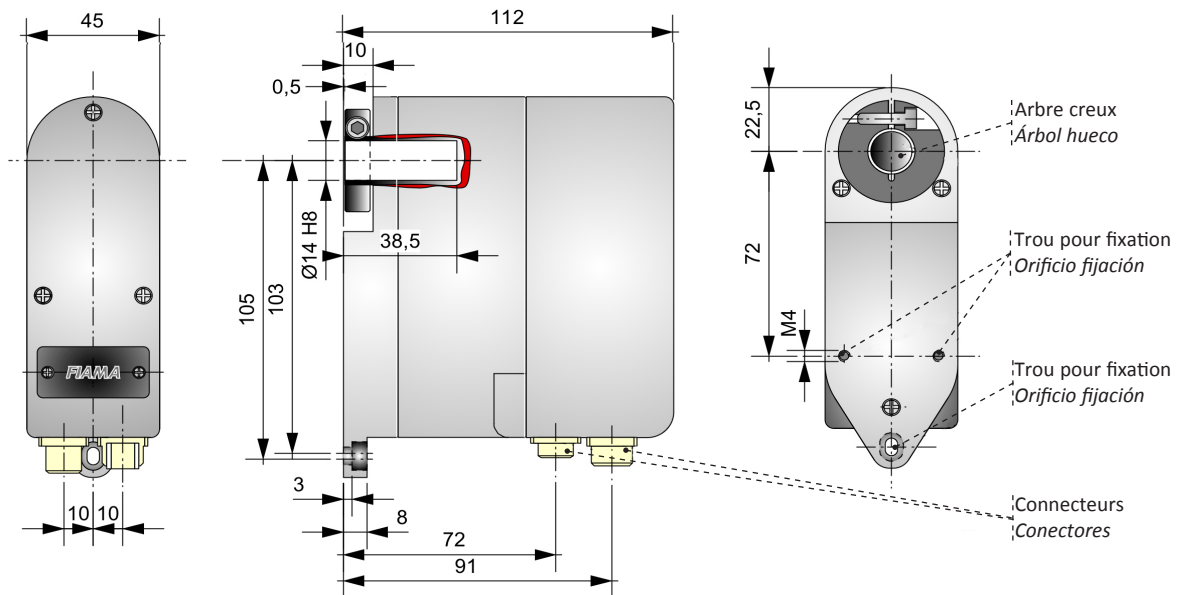
El protocolo de comunicación puede ser MODBUS, CANopen o PROFIBUS DP.

Para la conexión eléctrica han sido previstos 3 conectores M12x1 para la alimentación y el Bus de campo.

CONNECTEURS CONECTORES	CONNECTEURS VOLANTS À 90° M12- IP67 CONECTORES VOLANTES DE 90° M12-IP67	CONNETTORI VOLANTI DIRITTI M12- IP67 CONECTORES LIBRES DE 90° M12-IP67M12-IP67
		

Alimentation - Alimentación	24Vdc+20%, max. 4A
Puissance nominale - Potencia nominal	60W
Arbre creux - Arbol hueco	trou 14 mm - agujero 14 mm
Vitesse et couple - Velocidad y cupla	usage non continu - uso no continuo max 100 rpm: 4Nm 80 rpm
Résolution potentiomètre - Resolución potenciómetro	16000: points sur la course totale - puntos sobre la carrera total
Rapports de réduction - Relaciones de reducción	2 - 4 - 6 - 12 - 18 - 36 - 54 - 108 - 162
Potentiomètre (tour) - Potenciómetro (vuelta)	nP: 1 (340°) - 3 (1080°) - 5 (1800°) - 10 (3600°)
Bus de champ - Bus de campo	CANopen DS301, MODBUS RTU RS485, PROFIBUS DP
Température d'emploi - Temperatura de empleo	0-60°C
Humidité relative - Humedad relativa	10-85%
Degré de protection - Grado de protección	IP54 ou - o IP65
EMC	2004/108/EC

SERVO.D



EXEMPLE DE COMMANDE - EJEMPLO DE PEDIDO



VERSION - VERSIÓN

A = motorréducteur avec potentiomètre - motoreductor con potenciómetro
 P = motoréducteur, potentiomètre, actionnement - motoreductor, potenciómetro, accionamiento

RAPPORT DE RÉDUCTION - RELACIÓN DE REDUCCIÓN

2 - 4 - 6 - 12 - 18 - 36 - 54 - 108 - 162

TOURS POTENTIOMÈTRE - GIRA POTENCIÓMETRO

nP = 1 (340°) - 3 (1080°) - 5 (1800°) - 10 (3600°)

SORTIES - SALIDAS

RS485 = sortie sérielle - salida serial MODBUS RTU RS485

CAN = sortie sérielle - salida serial CANopen

PROFI = sortie sérielle - salida serial PROFIBUS DP

DEGRÉ DE PROTECTION - GRADO DE PROTECCIÓN

1 = IP54 - 2 = IP65

CONNECTEURS - CONECTORES (en option - opcional)

90° = connecteurs 4 pôles 90° - conectores de 4 polos 90°

DIR = connecteurs 4 pôles droits - conectores de 4 polos rectos