

**PROFI
BUS**

Modbus

CANopen



UNITÀ DI POSIZIONAMENTO SERVO.D AXIS POSITIONING UNIT SERVO.D

L'unità di posizionamento SERVO.D è un sistema completo di controllo asse costituito da un motore brushless con riduttore e controllo a microprocessore dell'azionamento motore incorporato, da un trasduttore di posizione montato sull'albero di uscita e da interfaccia per bus di campo.

Si realizza dunque, in un unico dispositivo, dalle dimensioni compatte, un sistema completo per controllo assi, in grado di ricevere dal bus una quota da raggiungere e procedere al posizionamento con controllo di tipo PID.

→ L'uscita del SERVO.D è ad albero cavo, per consentire semplicità di montaggio e versatilità d'utilizzo, anche in preesistenti situazioni di macchine a movimentazione manuale da rendere automatiche: ideale per applicazioni di vario tipo nell'industria della stampa, dell'imballaggio, della lavorazione legno, marmo, plastica, ecc.

- Il sistema si interfaccia su bus di campo per gestire i posizionamenti e consentire le modifiche dei parametri di controllo (quota attuale, velocità, stato ecc) da parte di un SuperVisore (PC, PLC, etc.).
- Il protocollo di comunicazione può essere MODBUS RTU, CANopen, PROFIBUS DP.
- Per il collegamento elettrico sono stati previsti 3 connettori M12x1 per l'alimentazione e bus di campo.

The positioning unit SERVO.D carries out a complete system for axis control made by a brushless motor with reducer and control with microprocessor of the driving motor built-in, and by a position transducer mounted on the output shaft and an interface for field-bus. It realises in a single and compact device a complete system for the control of axis being able to receive by bus a dimension to reach and start with the positioning by a control type PID.

→ *The SERVO.D unit has a hollow shaft output to enable a simple assembling and a versatile use, even with pre-existent manual motion machines that have to be automatized. Therefore it is suitable for a large number of applications in machinery within industries such as printing, packaging, woodworking, marble, plastic, etc.*

- *A simple linking and lay out are guaranteed by a supervisor (PC, PLC), the system interfaces with a bus-field to control the positionings and enables the modifications of the control parameters (present quota, speed, state).*
- **The communication record can be MODBUS RTU, CANopen, PROFIBUS DP.**
- *The electric connection is carried out by the means of 3 connectors M12x1 for power supply and field-bus.*

CONNETTORI
CONNECTORS



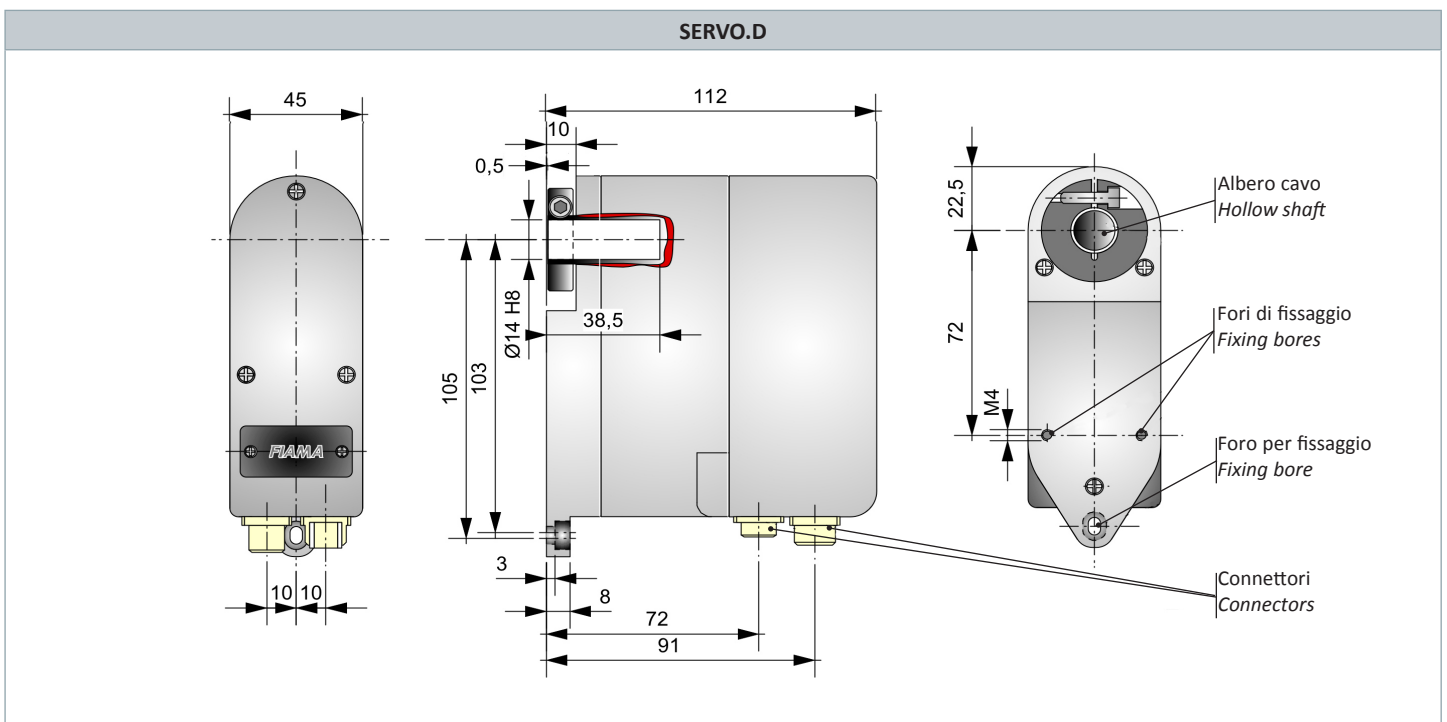
CONNETTORI VOLANTI A 90° M12- IP67
FREE CONNECTORS AT 90° M12-IP67



CONNETTORI VOLANTI DIRITTI M12- IP67
FREE STRAIGHT ONNECTORS M12-IP67



Alimentazione - <i>Power supply</i>	24Vdc+-20%, max. 4A
Potenza nominale - <i>Nominal power</i>	60W
Albero cavo - <i>Hollow shaft</i>	Foro 14 mm - <i>Bore 14 mm</i>
Velocità e coppia - <i>Speed/torque</i>	uso non continuo - <i>not constant use</i> max 100rpm: 4Nm 80 rpm
Risoluzione potenziometro - <i>Potentiometer resolution</i>	16000: punti sulla corsa totale - <i>point on the total stroke</i>
Rapporti di riduzione - <i>reduction ratios</i>	2 - 4 - 6 - 12 - 18 - 36 - 54 - 108 - 162
Potenziometro (giri) - <i>potentiometer (rev.)</i>	nP: 1 (340°) - 3 (1080°) - 5 (1800°) - 10 (3600°)
Bus di campo - <i>Field bus interface</i>	CANopen DS301, MODBUS RTU RS485, PROFIBUS DP
Temperatura di impiego - <i>Working temperature</i>	0-60°C
Umidità relativa - <i>Relative humidity</i>	10-85%
Grado di protezione - <i>Protection degree</i>	IP54 oppure - or IP65
Compatibilità elettromagnetica - <i>Electromagnetic compatibility</i>	2004/108/EC



ESEMPIO DI ORDINAZIONE - PART NR. CONFIGURATION



VERSIONE - VERSION

A motoriduttore con potenziometro - *geared motor with potentiometer*
P motoriduttore: potenziometro, azionamento - *geared motor: pot. and driving*

RAPPORTO TRASMISSIONE - REDUCING RATIO

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

GIRI POTENZIOMETRO - POTENTIOMETER REVOLUTION

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

USCITA - OUTPUT

RS485 uscita seriale - *serial output*
CAN uscita seriale - *serial output*
PROFI uscita seriale - *serial output*

GRADO DI PROTEZIONE - PROTECTION DEGREE

1 = IP54 - 2 = IP65

CONNETTORE - CONNECTOR (opzionale - optional)

90° Connettore 4 poli 90° - *Connector 4 poles 90°*
DIR. Connettore 4 poli diritto - *Straight connector 4 poles*