




**EtherNet/IP**
**EtherCAT**
**POWERLINK**
**CANopen**


## UNITÉ DE POSITIONNEMENT SERVO.M

### UNIDAD DE POSICIONAMIENTO SERVO.M

L'unité de positionnement SERVO.M réalise en un seul dispositif de dimensions compactes, un système complet pour le contrôle des axes, à même de recevoir du bus une cote à atteindre et de procéder au positionnement avec un contrôle de type PID. La solution idéale pour des applications de différents genres et par exemple dans l'industrie de l'imprimerie, de l'emballage, du traitement du bois, arbre, plastique, etc. Il est constituée par un motoréducteur en courant continu avec contrôle à microprocesseur de l'actionnement-moteur, par un transducteur de position de type incrémentiel (encoder) ou absolu (potentiomètre de précision), monté sur l'arbre de sortie, avec interface pour bus de champ et par un afficheur de cote à 5 chiffres.

**La sortie du SERVO.M est à arbre creux** et permet ainsi un montage simple et une versatilité d'utilisation, ceci même en cas de situations préexistantes de machines à actionnement manuel à convertir en actionnement automatique. Le système s'interface sur bus de champ pour gérer les positionnements et permettre les modifications des paramètres de contrôle (cote actuelle, vitesse, état, etc.) au moyen d'un superviseur (PC, PLC, etc.).

→ Protocole de communication disponibles: **Modbus RTU, CANopen, PROFIBUS DP, PROFINET, EtherNet/IP, POWERLINK e EtherCAT.**

Le groupement électrique prévoit voies séparées pour les câbles d'alimentation et les câbles de communication:

- **SERVO.3M** à 3 presse-câbles pour l'entrée et les sorties (2 M16, 1 PG7).

Versions disponibles:

- **I** = motoréducteur avec encoder
- **A** = motoréducteur avec potentiomètre
- **B** = motoréducteur: potentiomètre, sortie analogique
- **E** = motoréducteur: encoder et actionnement
- **P** = motoréducteur: potentiomètre et actionnement

*La unidad de colocación SERVO.M, en un único dispositivo, de las dimensiones extremadamente compactas, un sistema completo para el control de los ejes, en grado de recibir desde el bus una cota a alcanzar y proceder a la colocación con control de tipo PID. Ideal para aplicaciones en la industria de la imprenta, del embalaje, de la elaboración de la madera, del mármol, del plástico, etc.*

*Constituida por un motoreductor en corriente continua con control a microprocesador del accionamiento-motor, por un transductor de posición de tipo incremental (encoder) o absoluto (potenciómetro de precisión), montado sobre el árbol de salida, con interfaz para bus de campo y visualizador de cota a 5 cifras.*

**La salida del SERVO.M es a árbol hueco** para permitir un montaje sencillo y versatilidad de uso, aún en el caso de situaciones de máquinas manuales que se desee transformar en automáticas. El sistema se interfasa sobre un bus de campo para dirigir la colocación y permitir las modificaciones de los parámetros de control (cota actual, velocidad, estado, etc.) por parte de un supervisor (PC, PLC, etc.).

→ El protocolo de comunicación disponibles ser: **Modbus RTU, CANopen, PROFIBUS DP, PROFINET, EtherNet/IP, POWERLINK e EtherCAT.**

Para la conexión eléctrica están previstas salidas separadas para los cables de alimentación y los cables de comunicación:

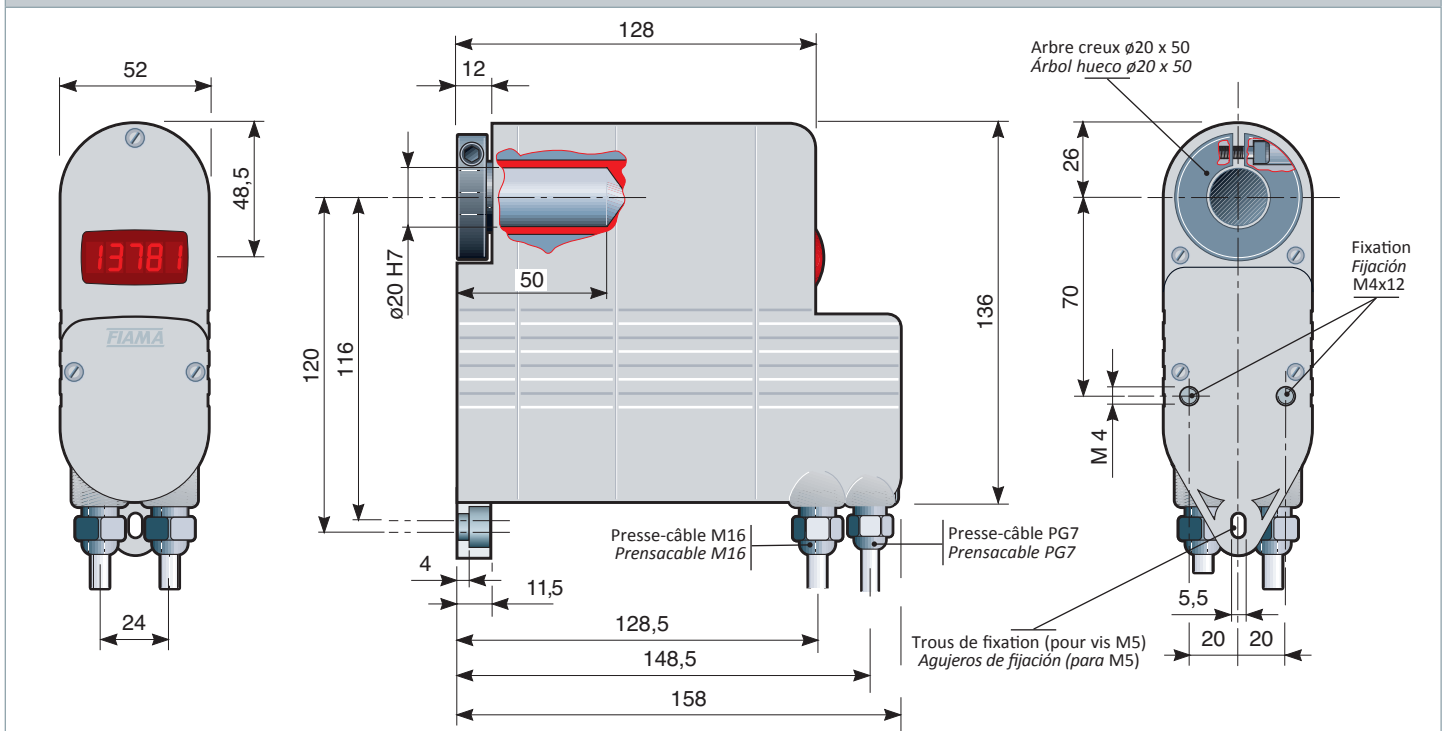
- **SERVO.3M** tiene 3 prensacables para la entrada y las salidas (2 M16, 1 PG7).

Versiones disponibles:

- **I** = motoreductor con encoder
- **A** = motoreductor con potenciómetro
- **B** = motoreductor:potenciómetro, salida analógica
- **E** = motoreductor: encoder y accionamiento
- **P** = motoreductor: potenciómetro y accionamiento

Alimentation - Alimentación	24Vdc+20%, max. 4A
Affichage - Visualización	-19999 +99999
Puissance nominale - Potencia nominal	70W
Arbre creux - Arbol hueco	trou 20 mm profondeur 50 - agujero 20 mm profundidad 50
Rapports de réduction et couple - Relaciones de reducción y cupla (usage non continu - uso no continuo)	50/1 max 115 rpm: <b>10 Nm</b> avec - con 70 rpm 75/1 max 75 rpm: <b>15 Nm</b> avec - con 45 rpm
Résolution encodeur - Resolución encoder	1000 imp/tour - 1000 imp/vuelta
Résolution potentiomètre - Resolución potenciómetro	16000: points sur la course totale - puntos sobre la carrera total
Rapports de réduction - Relaciones de reducción	1/1 - 3,3/1 - 10/1 - 24/1 - 30/1 - 90/1
Potentiomètre (tour) - Potenciómetro (vuelta)	nP: 1 (340°) - 3 (1080°) - 5 (1800°) - 10 (3600°)
Connecteurs - Conectores (Profinet, Ethernet, Powerlink, Ethercat)	Femelle 4 pôles codant "D" - Hembra 4 polos codificación "D"
Température d'emploi - Temperatura de empleo	0-60°C
Humidité relative - Humedad relativa	10-85%
EMC	2004/108/EC

SERVO.3M



EXEMPLE DE COMMANDE - EJEMPLO DE PEDIDO



TYPE - TIPO

SERVO.3M

VERSION - VERSIÓN

I - A - B - E - P

RAPPORTS DE RÉDUCTION - RELACIÓN DE REDUCCIÓN

1 = 50/1: 115 RPM

2 = 75/1: 75 RPM

RAPPORT DE TRANSMISSION - RELACIÓN DE TRANSMISIÓN (pour versions - para versiones A - P)

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

TOURS POTENTIOMÈTRE - GIRA POTENCIÓMETRO (pour versions - para versiones A - P)

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

SORTIE SÉRIELLE - SALIDA SERIAL

RS485 - CANOPEN - PROFIBUS - PROFINET - ETHERNET - POWERLINK - ETHERCAT

CONNECTEURS - CONECTORES (en option - opcional)

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

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