

Specifiche

ALIMENTAZIONE

separata per logica e potenza:

Modelli	Alimentazione	Corrente
SW4D2042	12 ÷ 48 Vdc	0,0 ÷ 4,2 ARMS (6 APEAK)
SW4A3070	18 ÷ 56 Vac	0,0 ÷ 7,0 ARMS (10 APEAK)

INTERFACCIA DI COMUNICAZIONE

EtherCAT CoE

INTERFACCIA ENCODER

1 ingresso non isolato per encoder incrementale 5V Differential RS422 oppure 5V Single-Ended (TTL/CMOS) oppure ingresso per encoder assoluto (non isolato) 5V BiSS-C oppure SSI

INTERFACCIA SCI

interfaccia SCI di servizio per programmazione e debug in real time

INGRESSI OPTOISOLATI

4 ingressi digitali 2-24 Vcc NPN, PNP oppure Line-Driver 2 MHz

USCITE OPTOISOLATE

2 uscite digitali PNP, 24 Vcc - 100 mA

RISOLUZIONE PASSO EMULATA

Stepless Control Technology (65536 posizioni al giro)

PROTEZIONI DI SICUREZZA

sovra/sotto-tensione, sovra corrente, sovra temperatura, cortocircuito fase/fase e fase/terra

TEMPERATURE

operative da 5°C a 40°C, di stoccaggio da -25°C a 55°C

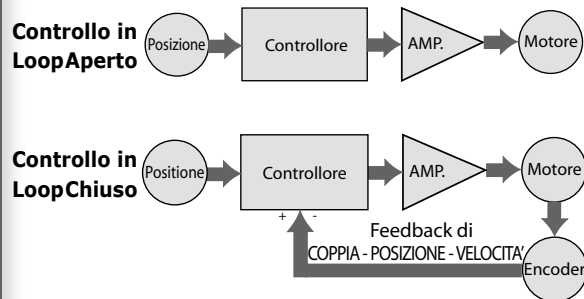
UMIDITA'

5% ÷ 85%

CLASSE DI PROTEZIONE

IP20

Loop Aperto / Loop Chiuso



Miglior controllo rispetto ad una soluzione passo-passo in loop aperto e ad una soluzione brushless servo-controllata

Azionamenti vettoriali a bus di campo EtherCAT per motori a passo a 2 fasi

TITANIO
VECTOR - STEPPER - DRIVES



EtherCAT®



SW4 Azionamenti Titanio

- EtherCAT (CoE) con funzionalità DS402 integrate
- Seriale di servizio per la configurazione, programmazione ed il debug in real time
- Conforme ai più comuni PLC Master sul mercato
- Oscilloscopio integrato
- Controllo vettoriale, che assicura movimenti fluidi e silenziosi
- Anello chiuso di velocità, coppia e posizione
- Facilmente programmabile con ambiente di programmazione e3PLC



EVER Motion Solutions srl

Via del Commercio, 2/4 -9/11
Loc. S. Grato - Z.I.
26900 - LODI (LO) - Italy
Tel. 0039 0371 412318 - Fax 0039 0371 412367
email infoever@everelettronica.it
www.everelettronica.it

EtherCAT CoE DS402

Configurazione a bus di campo (slave) - c0680

EtherCAT (CoE) con integrate le funzionalità dello standard DS402:

- Modalità supportate:
 - Profile Position Mode, Velocity Mode**
 - Profile Velocity Mode, Homing Mode**
 - Interpolated Position Mode**
 - Cyclic Synchronous Position Mode**
 - Cyclic Synchronous Velocity Mode**
- Molteplici modalità di Homing supportate: 1, 2, 17, 18, 19, 20, 21, 22, 35, 37
- Modalità di Sincronizzazione: Free Run, Synchronous with SM Event, Distributed Clocks
- Servizi di diagnostica: EMCY, Diagnostics
- Tempo di ciclo minimo: 500 microsecondi
- Conformità: Test superati con Beckhoff ET9400 Conformance Test Tool V2.1.0, master Robox ed Omron

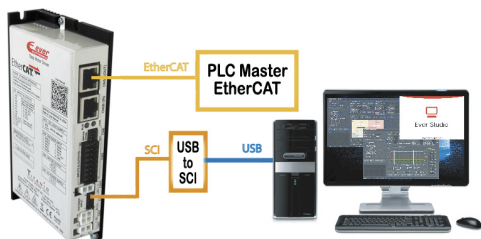


Controllo degli azionamenti tramite comandi da Controllore Master

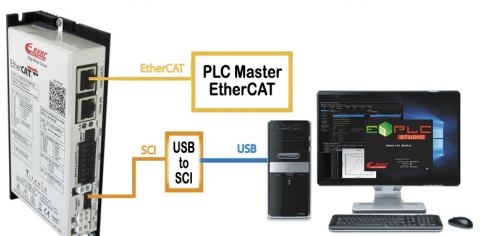
Adatto per Sistemi Multiasse, integra tutte le funzionalità del modulo Power Motion che assicura la perfetta sincronia tra gli assi e riduce il carico di Lavoro del controllore master (PLC)

Configurazione software

Configurazione a bus di campo (slave) - c0680



Configurazione per IDE e3PLC (programmabile) - c0690



Strumenti software per PC proprietari di Ever Elettronica per la configurazione, programmazione e debug in real time dei sistemi in modo semplice e veloce

Gestione autonoma del firmware per l'esecuzione dell'**homing**, del movimento a target con quote relative o assolute e per la generazione dei profili di rampa

Torque mode per funzionamento con limitazioni di coppia

Controllo in velocità da ingressi digitali, ingressi analogici o bus di campo

CAMMA elettronica con programmazione avanzata dei profili direttamente all'interno dell'azionamento

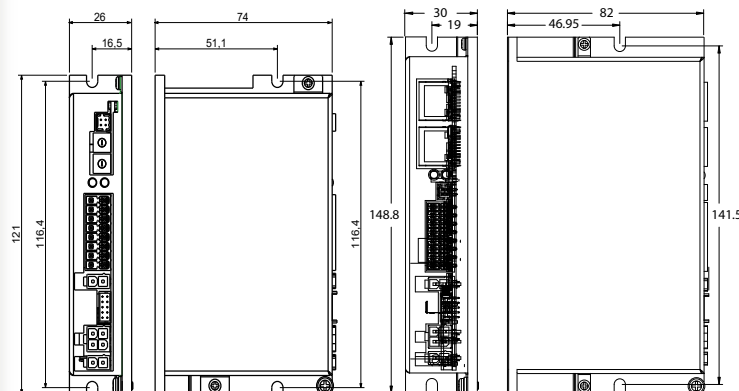
Albero elettrico da encoder o ingresso analogico con rapporto di inseguimento variabile (Electric Gear)

Ingressi ed uscite veloci per lo start & stop del motore e la sincronizzazione di eventi per applicazioni ad alta velocità di risposta, quali etichettatura, cercatacca, taglio al volo ecc.

Possibilità di sincronizzare i movimenti in sistemi multiasse anche senza bus di campo

Abilitazione e cambio al volo delle modalità di controllo del movimento

Dati Meccanici



Modelli	Dimensioni (mm)			Peso (g.)
	H	L	W	
SW4D2042H241-00	121,0	74,0	26,0	280
SW4A3070H241-0x	148,8	82,0	30,0	390

Informazioni per Ordini degli Azionamenti SW4 EtherCAT

Codice d'ordine		Potenza			Risorse di Sistema					Modalità di controllo	
Versioni	Config.	Alimentazione	Alimentazione Logica	Corrente	Ingressi Digitali	Uscite Digitali	Interfaccia	Encoder	Interfaccia SCI	Modalità	
Azionamenti Linea SW4: Modelli 3070											
SW4D2042H241-00	c0680	12 ÷ 48 Vdc	12 ÷ 48 Vdc	0 ÷ 4,2 Arms (0÷6,0 Apeak)						Modalità Modalità EtherCAT (slave)	
	c0690									Modalità e3PLC IDE Studio (programmabile)	
SW4A3070H241-00	c0680	18 ÷ 56 Vac	24 ÷ 80 Vdc	0 ÷ 7,1 Arms (0÷10,0 Apeak)	4	2	EtherCAT CoE			Modalità Modalità EtherCAT (slave)	
	c0690									Modalità e3PLC IDE Studio (programmabile)	
SW4A3070H241-02	c0680									Assoluto*1	Modalità Modalità EtherCAT (slave)
	c0690									Modalità e3PLC IDE Studio (programmabile)	

Kit per la configurazione e programmazione

Codice	Descrizione
SW4_SERV00-SL	Kit interfaccia SCI per la configurazione con convertitori e cavi da seriale di servizio a RS485 e da RS485 a USB e di CD-Rom.
SW4_SERV00-EE	Kit interfaccia SCI per la programmazione eePLC con convertitori e cavi da seriale di servizio a RS485 e da RS485 a USB e di CD-Rom.

*¹ Disponibile per anello chiuso solo di posizione.