

SJDE-□ANA-OY

Junma ML-II

**Un nuovo concetto di semplicità.
Risparmi in termini di spazio, cablaggio,
tempo e soprattutto di start up**

- Spazio ridotto nel quadro grazie a dimensioni ultra compatt
- Tecnologia "tuning-less". Non è necessario impostare alcun parametro di guadagno
- Coppia massima pari al 300% di quella nominale per 3 secondi
- Velocità di risposta, alta velocità, coppia elevata ed elevata precisione
- Modello con porta MECHATROLINK-II integrata
- Semplicità di cablaggio e riduzione dei tempi di installazione
- MECHATROLINK-II consente l'accesso all'intero sistema da un solo punto



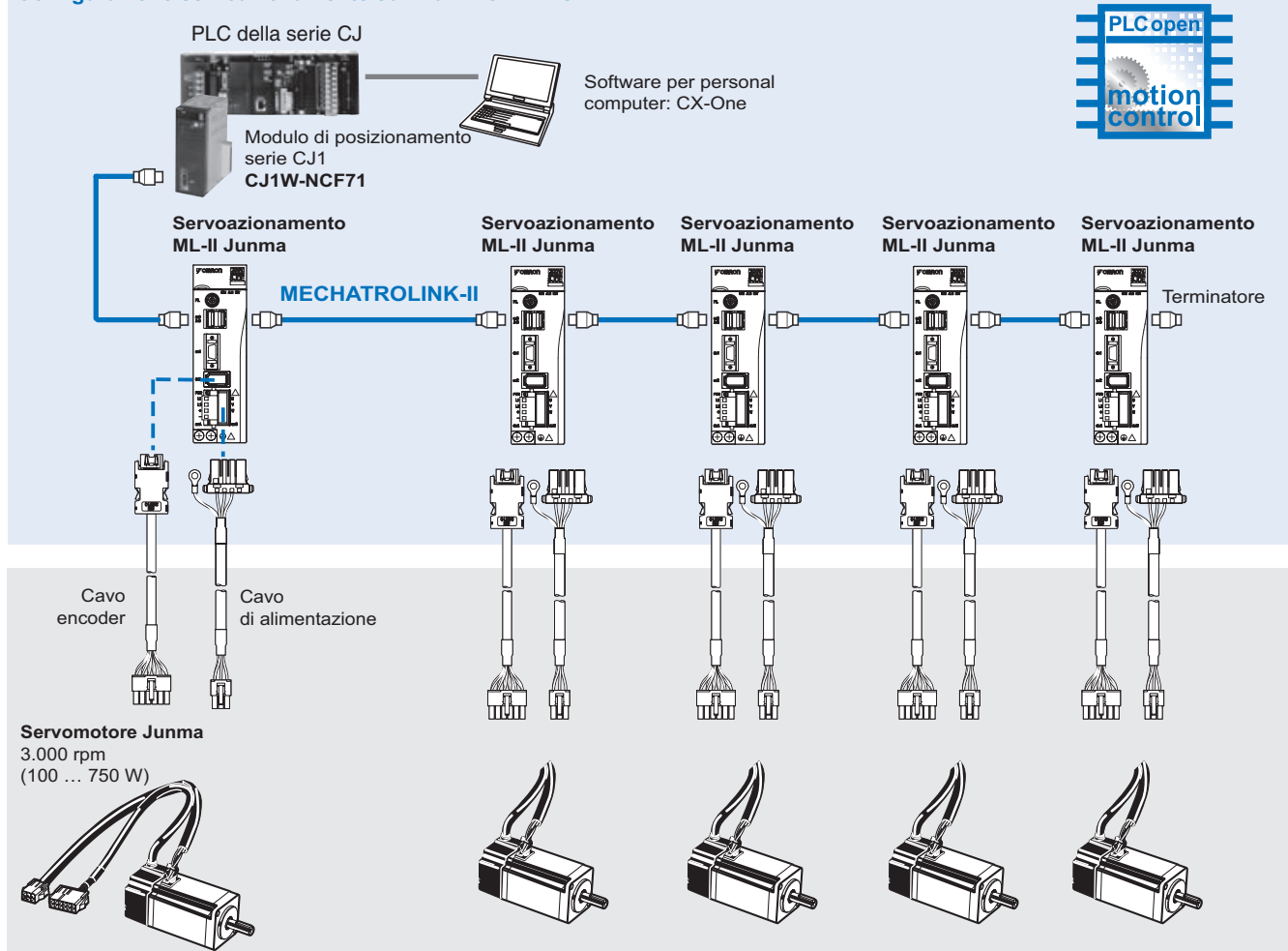
Servosistemi c.a.

Range di potenza


- Monofase 230 Vc.a., 100 W ... 750 W (0,318... 2,39 Nm)

Configurazione del sistema

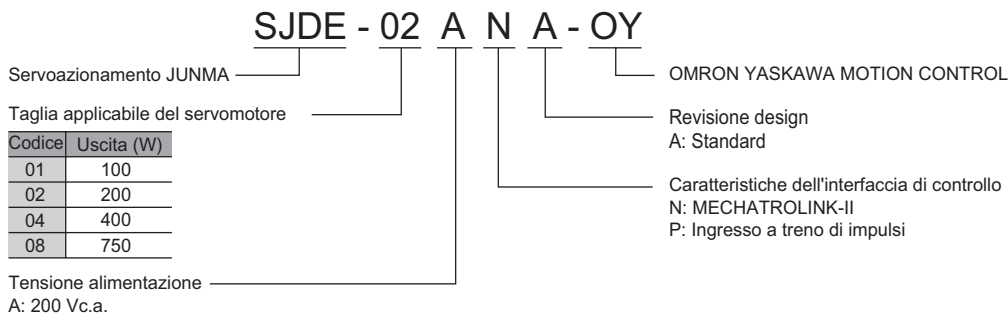
Configurazione servozionamento Junma MECHATROLINK-II



Combinazione di servomotori/servoazionamenti

Servomotore Junma					Servoazionamento Junma	
	Tensione	Coppia nominale	Potenza	Modello senza freno	Modello con freno	MECHATROLINK-II
	200 V	0,318 Nm	100 W	SJME-01AMB41-OY	SJME-01AMB4C-OY	SJDE-01ANA-OY
		0,637 Nm	200 W	SJME-02AMB41-OY	SJME-02AMB4C-OY	SJDE-02ANA-OY
		1,27 Nm	400 W	SJME-04AMB41-OY	SJME-04AMB4C-OY	SJDE-04ANA-OY
		2,39 Nm	750 W	SJME-08AMB41-OY	SJME-08AMB4C-OY	SJDE-08ANA-OY

Designazione modello servoazionamento



Caratteristiche servoazionamento

Servoazionamento Junma MECHATROLINK-II

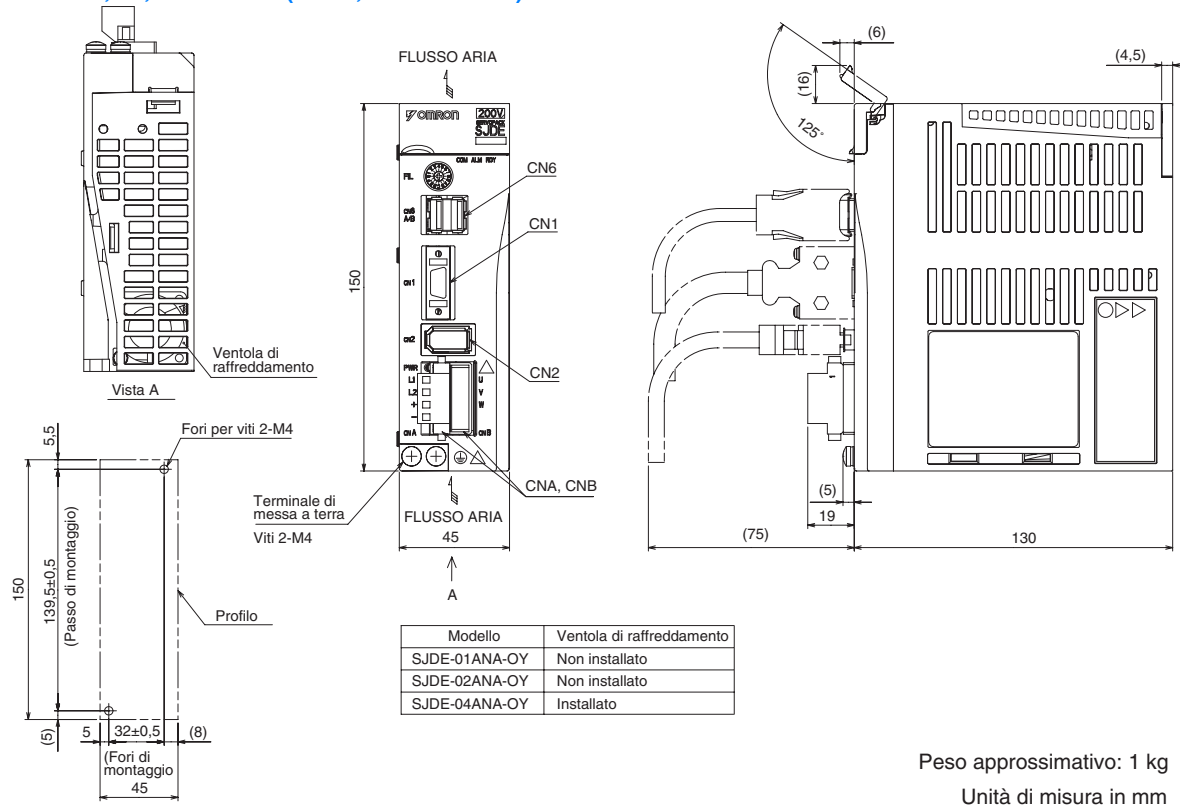
Modello servoazionamento	SJDE-□	01ANA-OY	02ANA-OY	04ANA-OY	08ANA-OY
Servomotore applicabile	SJME-□	01A□	02A□	04A□	08A□
Potenza massima applicabile del motore	W	100	200	400	750
Corrente di uscita continua	A (rms)	0,84	1,1	2,0	3,7
Corrente di uscita massima	A (rms)	2,5	3,3	6,0	11,1
Alimentazione di ingresso (circuito principale e circuito di controllo)	Tensione	Monofase, 200 ... 230 Vc.a., +10 ... -15% (50/60 Hz)			
	Capacità KVA	0,40	0,75	1,2	2,2
Metodo di controllo	Controllo PWM				
Retroazione	Encoder incrementale analogico (equivalente incrementale a 13 bit)				
Inerzia del carico consentita ¹	kg · m ²	0,6 × 10 ⁻⁴	3,0 × 10 ⁻⁴	5,0 × 10 ⁻⁴	10,0 × 10 ⁻⁴
Temperatura di utilizzo/stoccaggio	0 ... +55°C/-20 ... 70°C				
Umidità di utilizzo/stoccaggio	90% di umidità relativa o inferiore (senza formazione di condensa)				
Altitudine	1.000 m o inferiore sul livello del mare				
Resistenza alle vibrazioni/agli urti	4,9 m/s ² (0,5 G)/19,6 m/s ² (2 G)				
Configurazione	Montato sulla base				
Peso approssimativo	Kg	1,0			1,4
Frenatura dinamica	Azionata in caso di disattivazione dell'alimentazione principale, di allarme del servoazionamento, di disattivazione del servoazionamento (OFF dopo l'arresto del motore, ON in caso di disattivazione dell'alimentazione del motore).				
Elaborazione di rigenerazione	Opzionale (se l'energia rigenerata è eccessiva, installare un Modulo di rigenerazione JUSP-RG08D)				
Funzione di prevenzione extracorsa	P_OT, N_OT				
Arresto di emergenza	Arresto di emergenza (E-STP)				
Display LED	4 LED (PWR, RDY, COM, ALM)				
Monitor MECHATROLINK-II	MECHATROLINK-II sotto comunicazione: LED COM (accesso)				
Monitor servoazionamento ON/OFF	In caso di servoazionamento OFF LED RDY (spento), in caso di servoazionamento ON: LED RDY (lampeggia)				
Monitoraggio dello stato dell'alimentazione	Stato OFF alimentazione circuito di controllo/principale LED PWR (spento) Stato ON alimentazione circuito di controllo/principale LED PWR (accesso)				
Riduzione elettronica	0,01 < A/B < 100				
Protezione	Sovracorrente, sovratensione, sottotensione, sovraccarico, errore sensore del circuito principale, errore temperatura scheda, overflow errore di posizione eccessiva, velocità eccessiva, errore segnale encoder, protezione da overrun, errore sistema, errore parametro				
Comunicazione MECHATROLINK	Protocollo di comunic.	MECHATROLINK-II			
	Velocità di trasmissione	10 Mbps			
	Ciclo di trasmissione	1 ms, 1,5 ms, 2 ms, 3 ms, 4 ms			
	Lunghezza dati	17 byte e 32 byte			
Ingresso comando	Comunicazione MECHATROLINK	Comandi MECHATROLINK-II (per comandi di sequenza, movimento, riferimento/impostazione dati, monitoraggio, regolazione e altri comandi)			
Segnale di ingresso sequenza	Ingresso fisso	5 punti (layout fisso: segnale di blocco esterno, segnale velocità ridotta con ritorno al punto zero, segnale di inibizione azionamento in avanti, segnale di inibizione marcia indietro, segnale arresto di emergenza)			
Segnale di uscita sequenza	Uscita fissa	2 punti (layout fisso: allarme servoazionamento, interblocco freni)			

Nota: *1. Valore senza Modulo di rigenerazione esterno

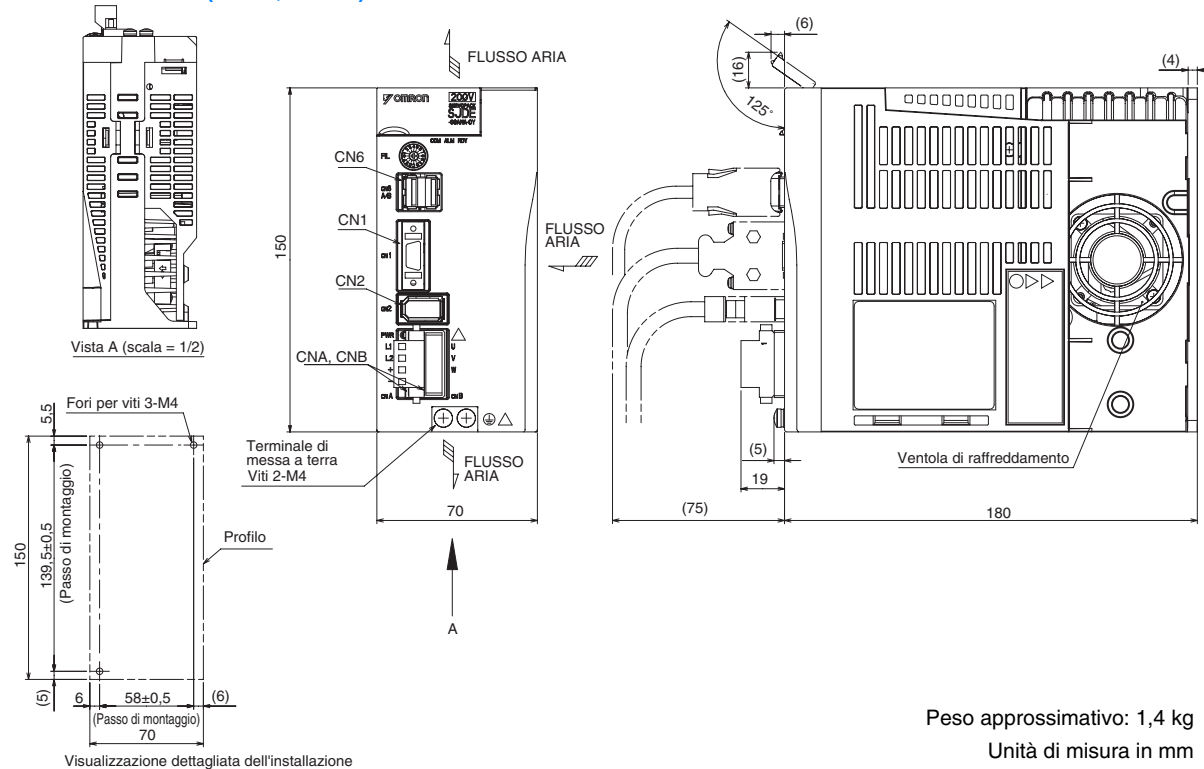
Dimensioni

Servoazionamenti Junma MECHATROLINK-II

SJDE-01, 02, 04ANA-OY (200 V, 100 ... 400 W)



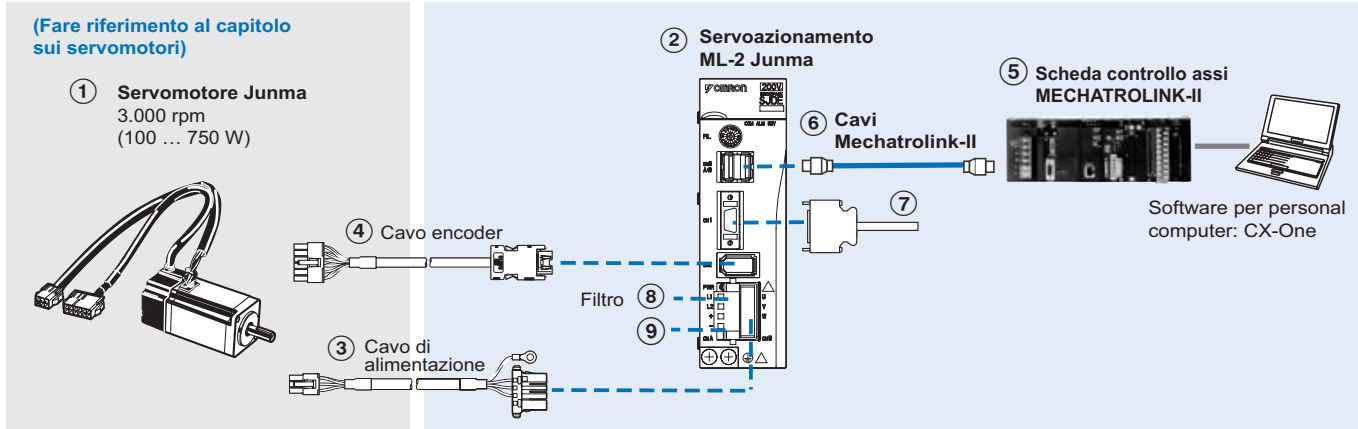
SJDE-08ANA-OY (200 V, 750 W)



Servosistemi c.a.

Tabella di selezione

Configurazione servoazionamento Junma MECHATROLINK-II



Servomotori e servoazionamenti

Simbolo	Caratteristiche				① Modello servomotore	② Modello servoazionamento		
	Tensione	Encoder e design	Coppia nominale	Potenza				
① ②	Monofase, 200 Vc.a.	Encoder incrementale analogico	Senza freno	0,318 Nm	100 W	SJME-01AMB41-OY	SJDE-01ANA-OY	
				0,637 Nm	200 W	SJME-02AMB41-OY	SJDE-02ANA-OY	
			Con freno	1,27 Nm	400 W	SJME-04AMB41-OY	SJDE-04ANA-OY	
				2,39 Nm	750 W	SJME-08AMB41-OY	SJDE-08ANA-OY	
		Albero con chiavetta	Senza freno	Con freno	0,318 Nm	100 W	SJME-01AMB4C-OY	SJDE-01ANA-OY
					0,637 Nm	200 W	SJME-02AMB4C-OY	SJDE-02ANA-OY
			Con freno	1,27 Nm	400 W	SJME-04AMB4C-OY	SJDE-04ANA-OY	
				2,39 Nm	750 W	SJME-08AMB4C-OY	SJDE-08ANA-OY	

Cavi per alimentazione e encoder

Nota: ③④ Fare riferimento alla sezione sui servomotori Junma per la selezione dei connettori o dei cavi del motore.

Schede controllo assi Mechatrolink-II

Simbolo	Nome	Modello
⑤	Modulo di posizionamento per PLC CJ1	CJ1W-NCF71
	Modulo di posizionamento per PLC CS1	CS1W-NCF71
	Unità controllo assi Trajexia, 16 assi	TJ1-MC16
	Unità controllo assi Trajexia, 4 assi	TJ1-MC04

Filtri

Simbolo	Servoazionamento applicabile	Corrente nominale	Corrente residua	Tensione nominale	Modello filtro
⑧	SJDE-01ANA-OY	5A	1,7 mA	250 Vc.a. monofase	R7A-FIZN105-BE
	SJDE-02ANA-OY				R7A-FIZN109-BE
	SJDE-04ANA-OY				
	SJDE-08ANA-OY				

Cavi per Mechatrolink-II

Simbolo	Caratteristiche	Modello	
⑥	Resistenza di terminazione Mechatrolink-II	JEPMC-W6022	
	Cavi Mechatrolink-II	0,5 m	JEPMC-W6003-A5
		1 m	JEPMC-W6003-01
		3 m	JEPMC-W6003-03
		5 m	JEPMC-W6003-05
		10 m	JEPMC-W6003-10
		20 m	JEPMC-W6003-20
30 m	JEPMC-W6003-30		

Modello Modulo di rigenerazione (opzionale)

Simbolo	Caratteristiche	Modello (Omron)	Modello (Yaskawa)
⑨	Modulo di rigenerazione esterno (opzionale)	R88A-RG08UA	JUSP-RG08D

Connettori

Caratteristiche	Modello (Omron)	Modello (Yaskawa)
Connettore I/O di controllo (per CN1)	R7A-CNA01R	JZSP-CHI9-1
Connettore di ingresso di alimentazione (per CNB) (incluso nella confezione)	R7A-CNZ01P	JZSP-CHG9-1

Cavi per I/O (per CN1)

Simbolo	Nome	Moduli compatibili	Modello	
⑦	Cavo di controllo	Cavo per segnali di I/O del servoazionamento	1 m	R7A-CPZ001S o JZSP-CHI003-01
			2 m	R7A-CPZ002S o JZSP-CHI003-02
			3 m	JZSP-CHI003-03

Software per computer

Caratteristiche	Modello
Strumento software di configurazione e monitoraggio tramite ML2 (CX-Drive versione 1.5 o successiva)	CX-DRIVE
Pacchetto software OMRON completo con CX-Drive (CX-One versione 2.0 o successiva)	CX-ONE

TUTTE LE DIMENSIONI INDICATE SONO ESPRESSE IN MILLIMETRI.
Per convertire i millimetri in pollici, moltiplicare per 0,03937. Per convertire i grammi in once, moltiplicare per 0,03527.