

JUSP-NS600

Positionneur

Solution de positionnement simple et intelligente.

- Aucun langage de programmation nécessaire
Connexion directe au servodriver série Sigma-II
- Permet le contrôle réseau série et le contrôle d'E/S individuelle
- Configuration, actionnement et surveillance de l'axe du servo
- 128 mouvements programmés d'indexation
- Méthodes et fonctions perfectionnées pour un contrôle intelligent telles que les tables de programmes ou les tables de position et de vitesse
- Connexion possible jusqu'à 16 servos via le réseau série
- Configuration facile du système grâce à SigmaWin+



Configuration du système

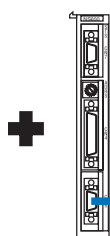
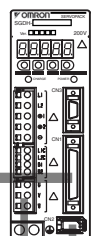
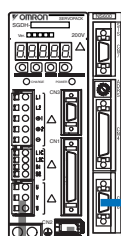
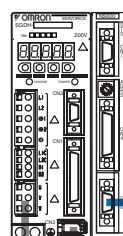
Utilisation de communications série

Contrôleur hôte



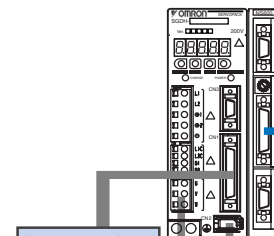
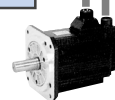
Contrôle de 16 axes via le connecteur RS-485/RS-422

JUSP-NS600
Servodriver
Série Sigma-II positionnement

Série Sigma-II
ServomoteurInterrupteurs de
fin de course,
capteurs de
contactSérie Sigma
Moteur linéaire

Utilisation d'E/S numériques

API

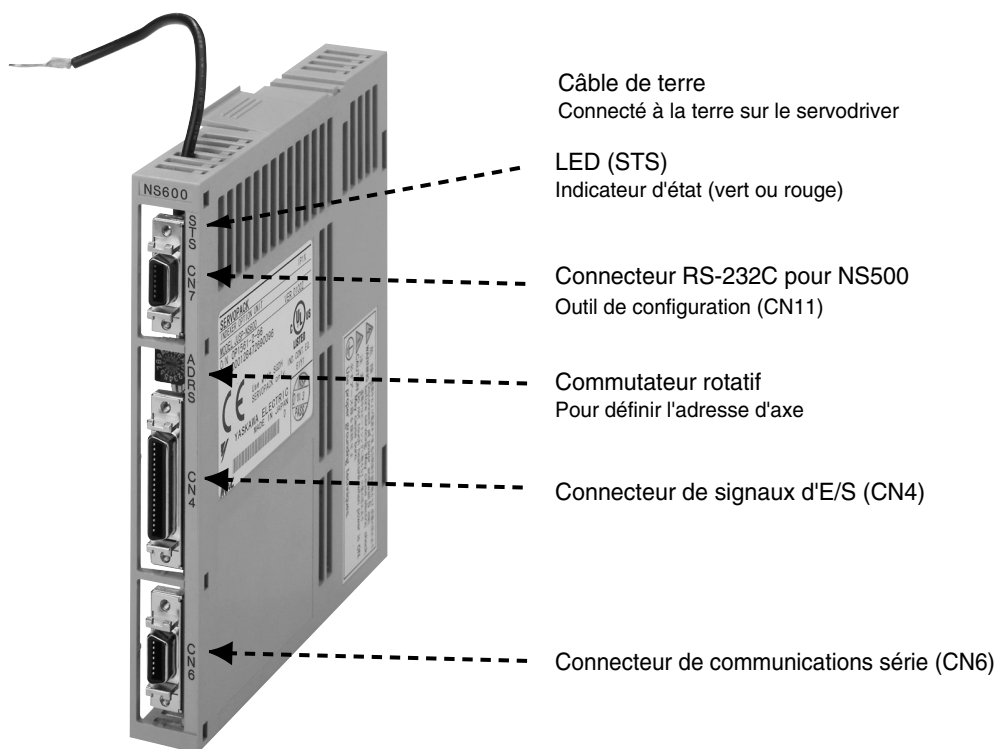
Interrupteurs de
fin de course,
capteurs de contact

Caractéristiques techniques

JUSP-NS600 - Carte Positionneur

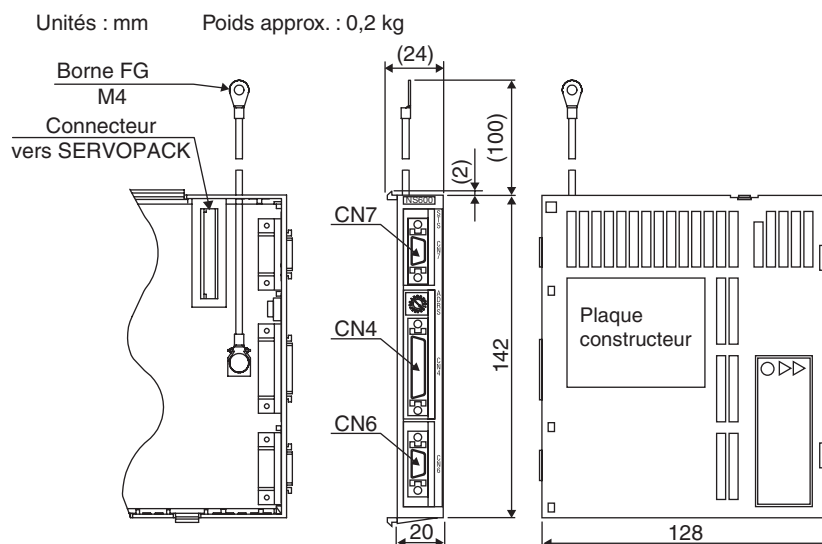
			Détails
Type			JUSP-NS600
Servodriver applicable			Tous les SERVOPACKS SGDH-□□□E
Méthode d'installation			Monté sur le côté du servodriver SGDH : CN10.
Caractéristiques de base	Alimentation		Fournie par l'alimentation de contrôle du servodriver.
	Consommation		2,6 W
Spécifications de contrôle	Table de programme		Positionnement de la table de programmes par désignation du pas de démarrage par l'entrée contact (maximum 128 pas)
	Communications série		Commandes série en code ASCII Caractéristiques des communications RS422 / RS485 (Maximum 50 m) RS232C (Maximum 3 m) Connexion : Méthode à branchement multiple (maximum 16 axes) Vitesse : 9 600, 19 200, 38 400 bps
	Table de commande		Positionnement par désignation de la table de commande par entrée contact (maximum 128 points)
	Retour au point zéro		3 types
Autres fonctions			Positionnement externe, fonctionnement de la table de vitesse JOG (maximum 16 vitesses)
Signaux d'E/S	Entrée	Servodriver	S-ON (Servo ON) P-OT (marche avant interdite), N-OT (marche inverse interdite) DEC (LS décélération pour retour au point zéro) RTRG (signal de positionnement externe)
		Module INDEXER	MODE0/1 (Signal de mode) START/HOME (Signal de démarrage / exécution du retour au point zéro) PGMRES/JOGP (Réinitialisation du programme / rotation avant du moteur) SEL0/JOGN (Désignation du pas de démarrage du programme / rotation arrière du moteur) SEL1 à SEL4 / JOG0 à JOG3 (Désignation du pas de démarrage du programme / Sélection de la table de vitesse JOG)
	Sortie	Servodriver	ALM (Alarme servo) WARN (Avertissement) BK (Verrouillage du frein) S-RDY (Servo prêt) ALO1, ALO2, ALO3 (Codes d'alarme)
		Module INDEXER	INPOSITION (Positionnement terminé) POUT0 à POUT4 (Sorties programmables)

Nomenclature



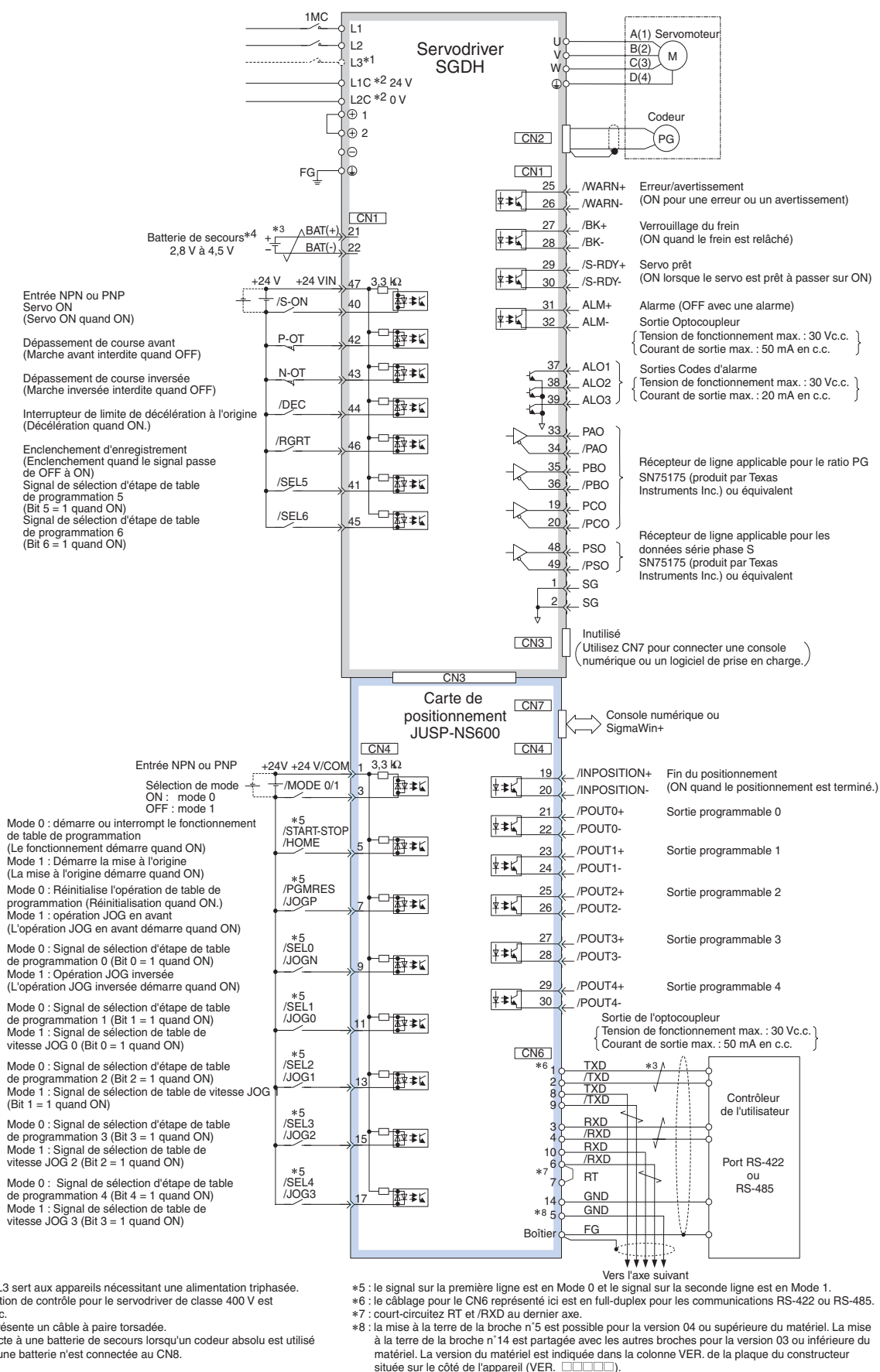
Dimensions

JUSP-NS600 - Carte Positionneur



Installation

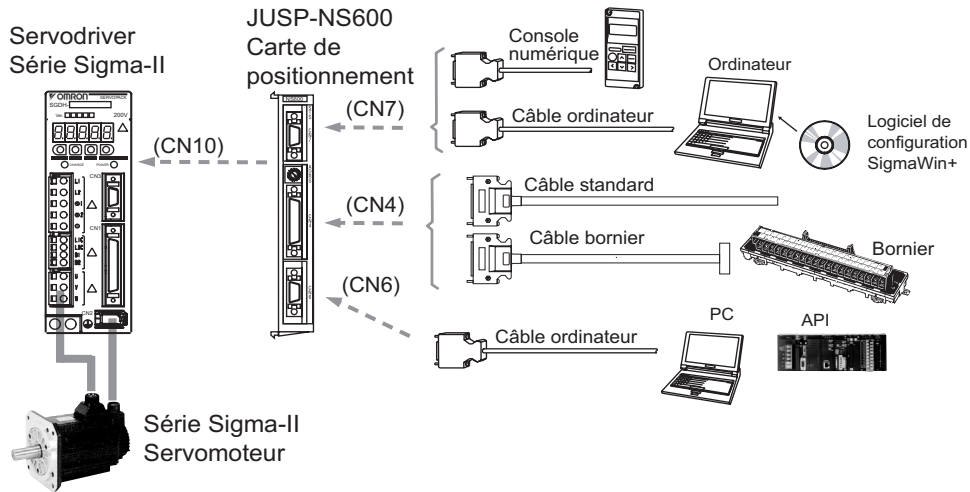
Connexions standard



Note : Connecte le câble de terre du positionneur au connecteur de terre du servodriver.

Informations pour la commande

Configuration du système



Carte optionnelle du positionneur

Nom	Modèle
Carte Positionneur Positionnement point-à-point polyvalent	JUSP-NS600

Options série (pour CN7)

Nom	Modèle
Câble de connexion à l'ordinateur	2 m R88A-CCW002P2 ou JZSP-CMS02
Console de paramétrage avec câble de 1 m	2 m JUSP-OP02A-2 ou R88A-PR02W

Câbles de contrôle (pour CN4)

Nom	Modèle
Bornier relais	XW2B-40F5-P
Câbles du bornier relais	1 m R88A-CTU001N
	2 m R88A-CTU002N
Câble d'E/S standard (avec extrémité ouverte)	1 m FND-CCX001S
	2 m FND-CCX002S

Câble série (pour le modèle CN6)

Nom	Modèle
Câble de connexion à l'ordinateur	2 m R88A-CCW002P2 ou JZSP-CMS02

Connecteurs

Caractéristique technique	Modèle
Connecteur pour le modèle CN4	R88A-CNU01C
Connecteur pour les modèles CN6 et CN7	R7A-CNA01R

Logiciel

Caractéristiques techniques	Modèle
SigmaWin+	CD MOTION TOOLS

Servomoteur

Note : Pour plus d'information, consultez la section sur les servomoteurs.

TOUTES LES DIMENSIONS INDIQUEES SONT EN MILLIMETRES.

Pour convertir les millimètres en pouces, multipliez par 0,03937. Pour convertir les grammes en onces, multipliez par 0,03527.