



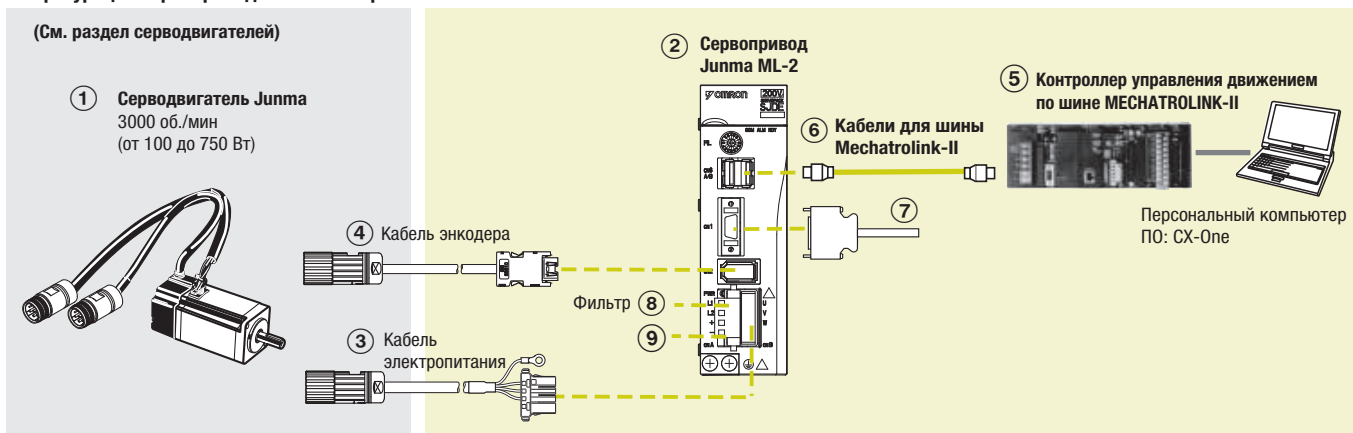
Новый подход к упрощению сервопривода — экономия места, экономия кабеля, экономия времени

Компактный сервопривод Junma со встроенной поддержкой шины MCHATROLINK-II существенно сокращает объем кабельных соединений и ускоряет настройку системы, освобождая при этом до 30 % места в шкафу. Серия Junma — это первые в мире сервоприводы, не требующие настройки и программирования.

- Выходная мощность от 100 до 750 Вт.
- Привод со встроенным портом MCHATROLINK-II.
- Встроенная функция динамической самонастройки — задавать коэффициенты усиления больше не требуется.
- Пиковый вращающий момент до 300 % от номинального в течение 3 секунд.
- Разрешающая способность по положению — 8192 шагов на один оборот.

Информация для заказа

Конфигурация сервопривода Junma с портом MCHATROLINK-II



Серводвигатели и сервоприводы

Обозначение	Характеристики			Код заказа			
	Напряжение	Энкодер и конструкция		Номинальный крутящий момент	Мощность	① Модель серводвигателя	② Модель сервопривода
①②	1-фазн., 200 В~	Аналоговый инкрементный энкодер	Без тормоза	0,318 Н·м	100 Вт	SJME-01AMC41-OY	SJDE-01ANA-OY
				0,637 Н·м	200 Вт	SJME-02AMC41-OY	SJDE-02ANA-OY
				1,27 Н·м	400 Вт	SJME-04AMC41-OY	SJDE-04ANA-OY
				2,39 Н·м	750 Вт	SJME-08AMC41-OY	SJDE-08ANA-OY
		C тормозом	Прямолинейный вал со шпонкой	0,318 Н·м	100 Вт	SJME-01AMC4C-OY	SJDE-01ANA-OY
				0,637 Н·м	200 Вт	SJME-02AMC4C-OY	SJDE-02ANA-OY
				1,27 Н·м	400 Вт	SJME-04AMC4C-OY	SJDE-04ANA-OY
				2,39 Н·м	750 Вт	SJME-08AMC4C-OY	SJDE-08ANA-OY

Кабели электропитания и подключения энкодера

Примечание. ③④ Информацию о выборе кабелей или разъемов для двигателя смотрите в разделе серводвигателей Junma

Контроллеры движения с интерфейсом MCHATROLINK-II

Обозначение	Наименование	Код заказа
⑤	Модуль управления позиционированием для ПЛК серии CJ1	CJ1W-NCF71
	Модуль управления позиционированием для ПЛК серии CS1	CS1W-NCF71
	Контроллер движения Трајехіа на базе ПЛК, 30 осей	CJ1W-MCH72
	Автономный контроллер движения Трајехіа, 16 осей	TJ1-MC16
	Автономный контроллер движения Трајехіа, 4 оси	TJ1-MC04

Кабели для входных/выходных сигналов (для CN1)

Обозначение	Наименование	Поддерживаемые модули	Код заказа	
⑦	Кабель управления	Кабель для входных/выходных сигналов сервопривода	1 м	R7A-CPZ001S или JZSP-CHI003-01
			2 м	R7A-CPZ002S или JZSP-CHI003-02
			3 м	JZSP-CHI003-03

Фильтры

Обозначение	Применимый сервопривод	Номинальный ток	Ток утечки	Номинальное напряжение	Код заказа
⑧	SJDE-01ANA-OY	5 А	1,7 мА	250 В~ 1-фазн.	R7A-FIZN105-BE
	SJDE-02ANA-OY				
	SJDE-04ANA-OY				
	SJDE-08ANA-OY				R7A-FIZN109-BE

Модель тормозного блока (опция)

Обозначение	Описание	Код заказа (Omron)	Код заказа (Yaskawa)
⑨	Внешний тормозной блок (опция)	R88A-RG08UA	JUSP-RG08D

Кабели сети MCHATROLINK-II

Обозначение	Наименование	Код заказа	
⑥	Согласующий резистор для сети MCHATROLINK-II	JEPMC-W6022	
	Кабели сети MCHATROLINK-II	0,5 м	JEPMC-W6003-A5
		1 м	JEPMC-W6003-01
		3 м	JEPMC-W6003-03
		5 м	JEPMC-W6003-05
		10 м	JEPMC-W6003-10
		20 м	JEPMC-W6003-20
		30 м	JEPMC-W6003-30

Разъемы

Описание	Код заказа (Omron)	Код заказа (Yaskawa)
Разъем для входов/выходов управления (для CN1)	R7A-CNA01R	JZSP-CH9-1
Разъем электропитания (для CNB) (входит в комплект поставки привода).	R7A-CNZ01P	JZSP-CHG9-1

Программное обеспечение для ПК

Описание	Код заказа
Программа для конфигурирования и контроля по сети ML2 (CX-Drive версии 1.3 или более поздней)	CX-DRIVE
Полный программный пакет от компании Omron, включающий CX-Drive (CX-One 2.0 или более поздней)	CX-ONE

➔ Полное техническое описание смотрите в главе «Программное обеспечение» на стр. 584.

Технические характеристики сервопривода

Сервопривод Junma с интерфейсом MECHATROLINK-II

Тип сервопривода	SJDE-__	01ANA-0Y	02ANA-0Y	04ANA-0Y	08ANA-0Y	
Применимый серводвигатель	SJME-__	01A_	02A_	04A_	08A_	
Основные характеристики	Макс. допустимая мощность двигателя	Вт	100	200	400	750
	Продолжительный выходной ток	А (ср.кв.)	0,84	1,1	2,0	3,7
	Макс. выходной ток	А (ср.кв.)	2,5	3,3	6,0	11,1
	Входной источник питания (силовая цепь и схема управления)	Напряжение	Однофазное напряжение 200... 230 В~, +10/-15 % (50/60 Гц)			
		Мощность, кВА	0,40	0,75	1,2	2,2
	Метод управления	Формирование синусоидального тока методом ШИМ				
	Обратная связь	Аналоговый инкрементный энкодер (аналог 13-разрядного инкрементного)				
	Допустимый момент инерции нагрузки ¹	кгм ²	0,610 ⁻⁴	3,010 ⁻⁴	5,010 ⁻⁴	10,010 ⁻⁴
	Температура эксплуатации/хранения	От 0 до +55°C/от -20 до 70°C				
	Влажность эксплуатации/хранения	Отн. влажн. 90 % или меньше (без конденсации)				
Высота над уровнем моря	Не более 1000 м					
Вибро-/Ударопрочность	4,9 м/с ² (0,5 G)/19,6 м/с ² (2 G)					
Исполнение	Для монтажа на основание					
Приблиз. масса	кг	1,0			1,4	
Встроенные функции	Динамическое торможение (DB)	Действует при отключении электропитания, при аварии (ошибке) сервопривода, при отключении сервопривода (отключается после остановки двигателя; включается при отключенном питании двигателя)				
	Защита в генераторном режиме	По выбору (если энергия, возвращаемая в генераторном режиме, слишком велика, установите тормозной блок JUSP-RG08D)				
	Функция предотвращения перебега (OT)	P_OT, N_OT				
	Аварийный останов	Экстренный останов (E-STP)				
	Светодиодные индикаторы	4 светодиода (PWR, RDY, COM, ALM)				
	Контроль работы MECHATROLINK-II	Индикация активности интерфейса MECHATROLINK-II: светодиод «COM» (светится при обмене данными)				
	Контроль вкл./выкл. состояния сервопривода	Сервопривод выключен: светодиод «RDY» (не светится); сервопривод включен: светодиод «RDY» (мигает)				
	Контроль состояния источника питания	Источник питания силовой цепи/схемы управления выключен: светодиод «PWR» (не светится) Источник питания силовой цепи/схемы управления включен: светодиод «PWR» (светится)				
	Электронный «редуктор»	0,01 < A/B < 100				
	Защита	Защита от превышения тока, превышения напряжения, пониженного напряжения, перегрузки, ошибки датчика первичной цепи электропитания, ошибки температуры платы, переизбытка импульсов из-за ошибки позиционирования, превышения скорости, ошибки энкодера, перебега, системные ошибки, ошибки параметризации				
	Характеристики связи по шине MECHATROLINK	Протокол связи	MECHATROLINK-II			
		Скорость передачи данных	10 Мбит/с			
		Цикл передачи	1 мс, 1,5 мс, 2 мс, 3 мс, 4 мс			
		Длина пакета данных	17 байт и 32 байта			
	Ввод команд	Интерфейс MECHATROLINK	Команды MECHATROLINK-II (последовательное управление, управление движением, ввод данных/заданий, контроль, регулировка и другие команды)			
Входные дискретные сигналы	Фиксированные входы	5 входов (фиксированное назначение: внешний сигнал захвата, сигнал возврата в ноль при снижении скорости, сигнал запрета прямого хода, сигнал запрета обратного хода, сигнал аварийного останова)				
Выходные дискретные сигналы	Фиксированные выходы	2 выхода (фиксированное назначение: ошибка сервопривода, блокировка тормоза)				

¹ Значение при отсутствии внешнего тормозного блока.

Габаритные размеры

Номинал	Модель привода	H	W	D
1-фазн., 200 В~	100 Вт	150	45	130
	200 Вт			
	400 Вт			
	750 Вт	150	70	180

