

# SERVO.D



## UNITÀ DI POSIZIONAMENTO SERVO.D

## UNITÉ DE POSITIONNEMENT SERVO.D

## UNIDAD DE POSICIONAMIENTO SERVO.D

L'unità di posizionamento SERVO.D è un sistema completo di controllo asse costituito da un motore brushless con riduttore e controllo a microprocessore dell'azionamento motore incorporato, da un trasduttore di posizione montato sull'albero di uscita e da interfaccia per bus di campo. Si realizza dunque, in un unico dispositivo, dalle dimensioni compatte, un sistema completo per controllo assi, in grado di ricevere dal bus una quota da raggiungere e procedere al posizionamento con controllo di tipo PID. L'uscita del SERVO.D è ad albero cavo, per consentire semplicità di montaggio e versatilità d'utilizzo, anche in preesistenti situazioni di macchine a movimentazione manuale da rendere automatiche: ideale per applicazioni di vario tipo nell'industria della stampa, dell'imballaggio, della lavorazione legno, marmo, plastica, ecc. Il sistema si interfaccia su bus di campo per gestire i posizionamenti e consentire le modifiche dei parametri di controllo (quota attuale, velocità, stato ecc) da parte di un SuperVisore (PC, PLC, etc.).

➤ Il protocollo di comunicazione può essere MODBUS RTU, CANopen, PROFIBUS DP.

Per il collegamento elettrico sono stati previsti 3 connettori M12x1 per l'alimentazione e bus di campo.

*L'unité de positionnement SERVO.D est constitué d'un moteur sans balais avec réducteur et contrôle par microprocesseur de l'actionnement du moteur incorporé, d'un transducteur de position monté sur l'arbre de sortie et d'une interface pour bus de terrain. Un dispositif aux dimensions compactes propose un système complet pour contrôle d'axe, capable de recevoir du bus, une valeur à atteindre et de procéder au positionnement avec contrôle de type PID.*

*La sortie du SERVO.D se fait par un arbre creux, permettant un montage facile et une utilisation versatile, même pour des cas préexistants de machine à manutention à rendre automatique : idéale pour les applications de divers types dans l'industrie de l'impression, de l'emballage, du travail du bois, du marbre, du plastique, etc. Le système est relié sur un bus de terrain pour gérer les positions et permettre les modifications des paramètres de contrôle (valeur actuelle, vitesse, état, etc.) par un superviseur (PC, PLC, etc.).*

➤ Le protocole de communication peut être MODBUS RTU, CANopen, PROFIBUS DP.

Pour le branchement électrique, 3 connecteurs M12x1 ont été prévus pour l'alimentation et bus de terrain.

La unidad de posicionamiento SERVO.D es constituido por reductor y control a microprocesador del accionamiento motor incorporado, de un transductor de posición montado sobre el árbol de y de una interfaz par Bus de campo. Se realiza entonces, en un único dispositivo de dimensiones compactas, un sistema completo para el control de ejes, capaz de recibir del Bus una cota a la que ir y proceder al posicionamiento con un control de tipo PID.

La salida del SERVO.D es a árbol pasante, para consentir sencillez de montaje y versatilidad de utilizo también en preexistentes situaciones de maquinas a desplazamiento manual de transformar en automáticas: ideal para aplicaciones de vario tipo en la industria de la impresión, del embalaje, de la lavoracion de madera, mármol, plástico, etc.

El sistema se conecta sobre Bus de campo para gestionar los posicionamientos y consentir las modificaciones de los parámetros de control (cota actual, velocidad, estado, etc.) por parte de un Supervisor (PC, PLC, etc.).

➤ El protocolo de comunicación puede ser MODBUS, CANopen o PROFIBUS DP.

Para la conexión eléctrica han sido previstos 3 conectores M12x1 para la alimentación y el Bus de campo.

### SIGLA DI ORDINAZIONE - SIGLE DE COMMANDE - SIGLA DE PEDIDO



### VERSIONE - VERSION - VERSIÓN

A motoriduttore con potenziometro - *motoréducteur avec potentiomètre* - motoreductor con potenciómetro

P motoriduttore: potenziometro, azionamento - *motoréducteur: potentiomètre, actionnement* - motoreductor: potenciómetro, acciona-

### RAPPORTO TRASMISSIONE - RAPPORT DE TRANSMISSION - RELACIÓN DE TRANSMISIÓN

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

### GIRI POTENZIOMETRO - TOURS POTENTIOMÈTRE - GIRA POTENCIÓMETRO

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

### USCITE - SORTIES - SALIDAS

RS485 uscita seriale - *sortie sérielle* - salida serial MODBUS RTU RS485

CAN uscita seriale - *sortie sérielle* - salida serial CANopen

PROFI uscita seriale - *sortie sérielle* - salida serial PROFIBUS DP

### GRADO DI PROTEZIONE - DEGRÉ DE PROTECTION - GRADO DE PROTECCIÓN

1 = IP54 - 2 = IP66

### OPZIONALE - OPTION- OPCIONAL

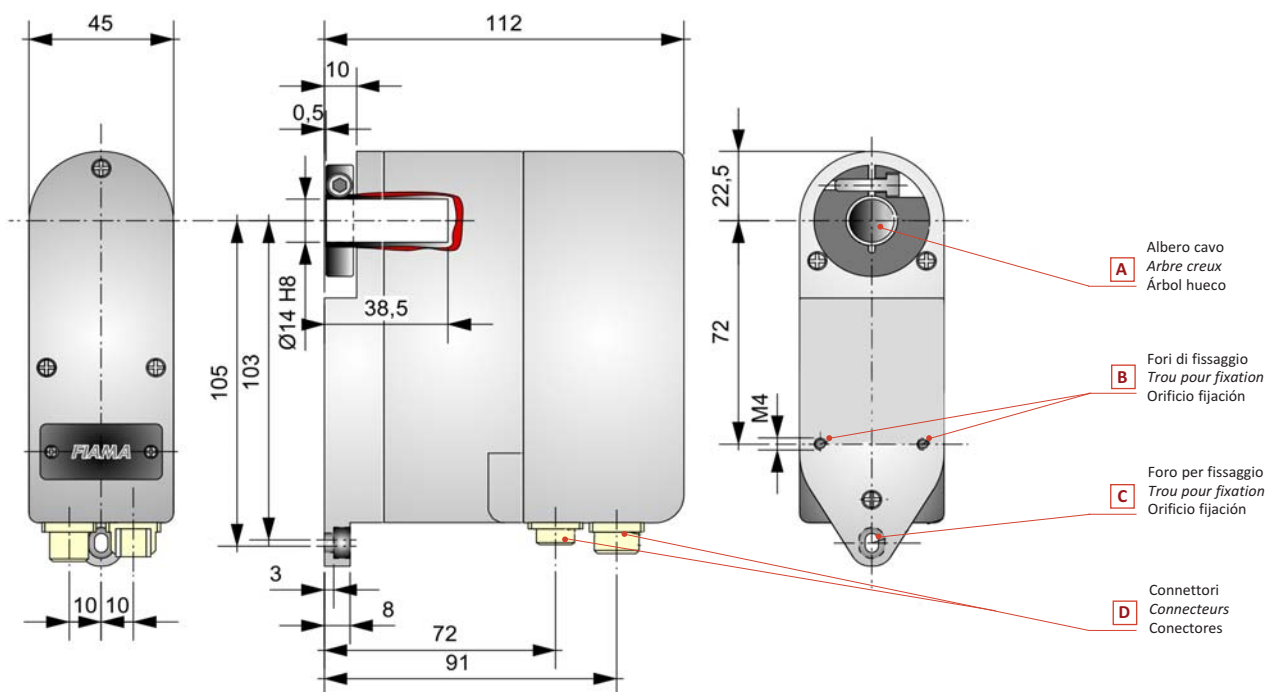
#### CONNETTORI - CONNECTEURS - CONECTORES

D9 Connettori 4 poli 90° - *Connecteurs 4 pôles 90°* - Conectores de 4 polos 90°

D10 Connettori 4 poli diritti - *Connecteurs 4 pôles droits* - Conectores de 4 polos rectos

Alimentazione - <i>Alimentation</i> - Alimentación	24Vdc+20%, max. 4A
Potenza nominale - <i>Puissance nominale</i> - Potencia nominal	60W
Albero cavo - <i>Arbre creux</i> - Arbol hueco	Foro 14 mm prof. 14 - <i>Trou 20 mm</i> - Perforación 20 mm
Velocità e coppia - <i>Vitesse et couple</i> - Velocidad y cupla	uso non continuo - <i>usage non continu</i> - uso no continuo max 100rpm: 4Nm 80 rpm
Risoluzione potenziometro - <i>Résolution potentiomètre</i> - Resolución potenciómetro	16000: punti sulla corsa totale - <i>points sur la course totale</i> - puntos sobre la carrera total
Rapporti di riduzione - <i>Rapports de réduction</i> - Relaciones de reducción	2 - 4 - 6 - 12 - 18 - 36 - 54 - 108 - 162
Potenziometro (giri) - <i>Potentiomètre (tour)</i> - Potenciómetro (vuelta)	nP: 1 (340°) - 3 (1080°) - 5 (1800°) - 10 (3600°)
Bus di campo - <i>Bus de champ</i> - Bus de campo	CANopen DS301, MODBUS RTU RS485, PROFIBUS DP
Temperatura di impiego - <i>Température d'emploi</i> - Temperatura de empleo	0-60°C
Umidità relativa - <i>Humidité relative</i> - Humedad relativa	10-85%
Grado di protezione - <i>Degré de protection</i> - Grado de protección	IP54 oppure - <i>ou</i> - o IP66
Compatibilità elettromagnetica - <i>EMC</i>	2014/30/UE

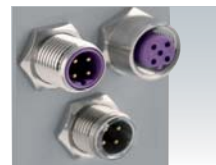
DIMENSIONI D'INGOMBRO - *DIMENSIONS* - DIMENSIONES



Applicazione su guida lineare - *Application sur guide linéaire* - Aplicación de la guía lineal



Connettori / *Connecteurs* / Conectores



Connettori volanti M12 - IP67 / *Connecteurs volants M12 - IP67* / Conectores volantes M12 - IP67

