

# SERVO.M



## UNITÀ DI POSIZIONAMENTO SERVO.M UNITÉ DE POSITIONNEMENT SERVO.M UNIDAD DE COLOCACIÓN SERVO.M

L'unità di posizionamento SERVO.M è costituita da un motoriduttore in corrente continua con controllo a microprocessore dell'azionamento-motore, da un trasduttore di posizione di tipo incrementale (encoder) o assoluto (potenziometro di precisione) montato sull'albero di uscita, con interfaccia per bus di campo e visualizzatore di quota a 5 cifre. 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.M 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 state previste vie separate per i cavi d'alimentazione e i cavi di comunicazione:

- SERVO.2M ha 2 pressacavi PG9 per l'ingresso e le uscite delle connessioni.
- SERVO.3M ha 3 pressacavi per l'ingresso e le uscite (2 M16, 1 PG7).

L'unité de positionnement SERVO.M est constituée par un motoréducteur en courant continu avec contrôle à microprocesseur de l'actionnement-moteur, par un transducteur de position de type incrémentiel (encoder) ou absolu (potentiomètre de précision), monté sur l'arbre de sortie, avec interface pour bus de champ et par un afficheur de cote à 5 chiffres: on réalise en un seul dispositif de dimensions compactes, un système complet pour le contrôle des axes, à même de recevoir du bus une cote à atteindre et de procéder au positionnement avec un contrôle de type PID. La sortie du SERVO.M est à arbre creux et permet ainsi un montage simple et une versatilité d'utilisation, ceci même en cas de situations préexistantes de machines à actionnement manuel à convertir en actionnement automatique: la solution idéale pour des applications de différents genres et par exemple dans l'industrie de l'imprimerie, de l'emballage, du traitement du bois, arbre, plastic, etc. Le système s'interface sur bus de champ pour gérer les positionnements et permettre les modifications des paramètres de contrôle (cote actuelle, vitesse, état, etc.) au moyen d'un superviseur (PC, PLC, etc.). Le protocole de communication peut être MODBUS RTU, CANopen, PROFIBUS DP. Le groupement électrique prévoit voies séparées pour les câbles d'alimentation et les câbles de communication:

- SERVO.2M a 2 presse-câbles PG9 pour l'entrée et les sorties des connexions.
- SERVO.3M à 3 presse-câbles pour l'entrée et les sorties (2 M16, 1 PG7).

La unidad de colocación SERVO.M está constituida por un motoreductor en corriente continua con control a microprocesador del accionamiento-motor, por un transductor de posición de tipo incremental (encoder) o absoluto (potenciómetro de precisión), montado sobre el árbol de salida, con interfaz para bus de campo y visualizador de cota a 5 cifras. Se realiza por lo tanto, en un único dispositivo, de las dimensiones extremadamente compactas, un sistema completo para el control de los ejes, en grado de recibir desde el bus una cota a alcanzar y proceder a la colocación con control de tipo PID. La salida del SERVO.M es a árbol hueco para permitir un montaje sencillo y versatilidad de uso, aún en el caso de situaciones de máquinas manuales que se desee transformar en automáticas: ideal para aplicaciones en la industria de la imprenta, del embalaje, de la elaboración de la madera, del mármol, del plástico, etc. El sistema se interfasa sobre un bus de campo para dirigir la colocación y permitir 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 RTU, CANopen, PROFIBUS DP. Para la conexión eléctrica están previstas salidas separadas para los cables de alimentación y los cables de comunicación:

- SERVO.2M tiene 2 prensacables PG9 para la entrada y las salidas de las conexiones.
- SERVO.3M tiene 3 prensacables para la entrada y las salidas (2 M16, 1 PG7).

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

SERVO.2M P 1 12 10 CAN 90°

#### TIPO - TYPE - TIPO

SERVO.2M  
SERVO.3M

#### VERSIONE - VERSIONS - VERSIONES

I = motoriduttore con encoder - motoréducteur avec encoder - motoreductor con encoder  
 A = motoriduttore con potenziometro - motoréducteur avec potentiomètre - motoreductor con potenciometro  
 B = motoriduttore: potenziometro, uscita analogica - motoréd.: potentiomètre, sortie analogique - motored.: potenciometro, salida analógica  
 E = motoriduttore: encoder e azionamento - motoréducteur: encoder et actionnement - motoreductor: encoder y accionamiento  
 P = motoriduttore: potenziometro e azionamento - motoréd.: potentiomètre et actionnement - motored.: potenciometro y accionamiento

#### RAPPORTO DI RIDUZIONE - RAPPORTS DE RÉDUCTION - RELACIÓN DE REDUCCIÓN

1 = 50/1: 115 RPM -

#### 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°)

#### USCITA SERIALE - SORTIE SÉRIELLE - SALIDA SERIAL

RS485 = MODBUS RTU RS485 - CAN = CANopen - PROFI = PROFIBUS DP

#### OPZIONALE - OPTION - OPCIONAL

#### CONNETTORI - CONNECTEURS - CONECTORES

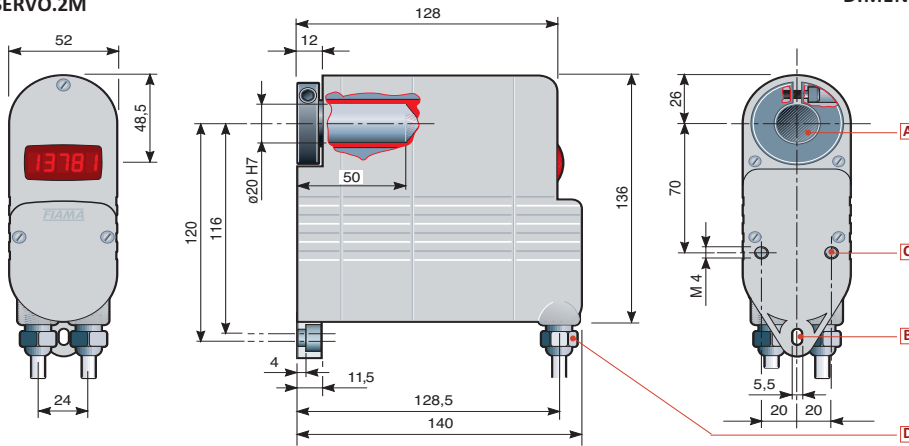
D9 Connettori 4 poli 90° - Connecteurs 4 pôles 90° - Conectores de 4 polos 90°

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

Alimentazione - Alimentation - Alimentación	24Vdc±20%
Visualizzazione - Affichage - Visualización	-19999 +99999
Potenza nominale - Puissance nominale - Potencia nominal	70W
Albero cavo - Arbre creux - Arbol hueco	Foro 20 mm profondità 50 mm - Trou 20 mm profondeur 50 mm - Perforación 20 mm profundidad 50 mm
Rapporti di riduzione e coppia - Rapports de réduction et couple - Relaciones de reducción y cupla	50/1 max 115 rpm: 8 Nm 70 rpm (uso non continuo - usage pas continu - uso no continuo) 75/1 max 75 rpm: 12 Nm 45 rpm
Risoluzione encoder - Résolution encoder - Resolución encoder	1000 imp/giro - 1000 imp/tour - 1000 Imp/vuelta
Risoluzione potenziometro - Résolution potentiomètre - Resolución potenciómetro	16000: punti sulla corsa totale - points sur la course totale - puntos sobre la carrera total
Rapporti di riduzione - Rapport de réduction - Relaciones de reducción	1/1 - 3,3/1 - 10/1 - 24/1 - 30/1 - 90/1
Potenziometro (giri) - potentiomètre (tour.) - potenciómetro (vuelta)	nP: 1 (340°) - 3 (1080°) - 5 (1800°) - 10 (3600°)
Bus di campo - Bus de champ - Bus de campo	CANopen DS301, MODBUS RTU RS485, PROFIBUS DP
Temperatura di impiego - Température d'emploi - Temperatura de empleo	0-60°C
Umidità relativa - Humidité relative - Humedad relativa	10-85%
Compatibilità elettromagnetica - EMC	2014/30/UE

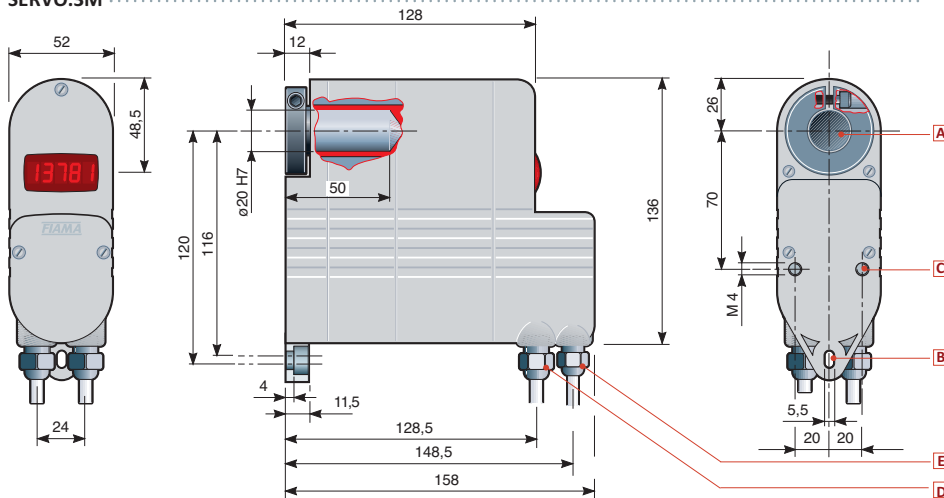
SERVO.2M

DIMENSIONI D'INGOMBRO - DIMENSIONS - DIMENSIONES



- Albero cavo  $\varnothing 20 \times 50$
- A** Arbre creux  $\varnothing 20 \times 50$   
Árbol hueco  $\varnothing 20 \times 50$
- Foro per fissaggio (vite M5)
- B** Trou pour fixation (vis M5)  
Orificio fijación (tornillo M5)
- Fori di fissaggio M4x12
- C** Trous de fixation M4x12  
Orificios de fijación M4x12

SERVO.3M

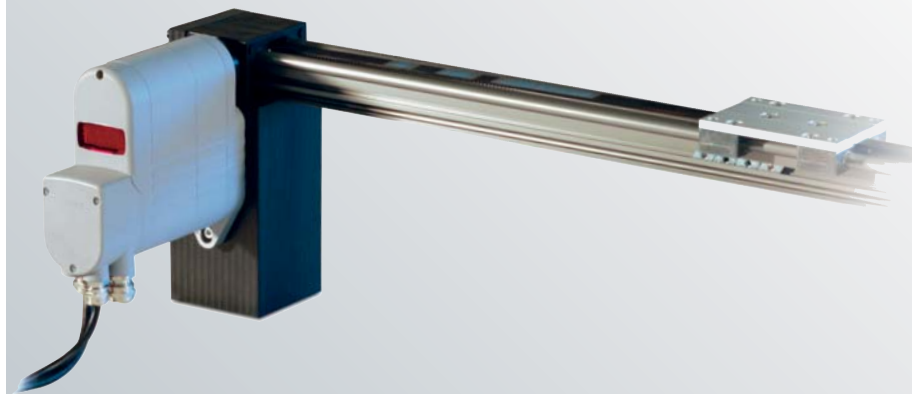


- Pressacavi M16
- D** Presse-câbles M16  
Prensacables M16
- Pressacavo PG7
- E** Presse-câble PG7  
Prensacable PG7



Pressacavi e foro fissaggio  
Presse-câbles et trou fixation  
Prensacables y orificio fijación

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



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