



EtherNet/IP

EtherCAT

POWERLINK



UNITE DE POSITIONNEMENT SERVO.ALL

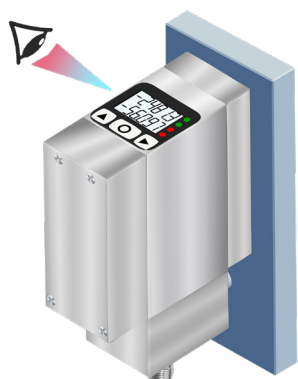
UNIDAD DE POSICIONAMIENTO SERVO.ALL

- Actionnement et positionnement automatique des axes, dans un seul dispositif
- Design ultra-compact, montage simple avec arbre creux Ø 14 avec clavette 5 mm baissée.
- Intégration et mise en service facilités par des raccordements intelligents.
- Électronique de contrôle intégrée et posée de manière adéquate, en assurant une absence de jeux mécaniques et un contrôle précis de la position.
- Corps en aluminium anodisé (taillé dans la masse), arbre creux en acier inox AISI 303.
- Particulièrement silencieux, avec une efficacité et une durée élevées, garanties par le réducteur à engrenages de précision avec traitement PRONOX.
- Maintien de la cote de l'axe y compris en l'absence d'alimentation électrique.
- Interfaces de sortie : Profinet, EthernetIP, PowerLink, EtherCat.
- Adapté aux applications sur divers types de machines et installations, notamment dans le secteur du conditionnement pour le changement de format, dans les technologies d'assemblage et de manipulation.
- Permet la répétabilité exacte dans les réglages, en évitant des interventions répétées de réglage et d'ajustement et permet des opérations dans des positions difficiles d'accès ou dangereuses.

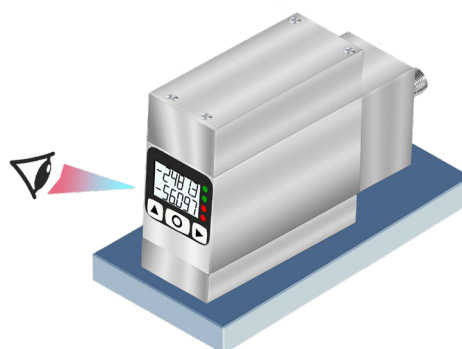
- *Accionamiento y posicionamiento automático de los ejes en un único dispositivo*
- *Diseño ultracompacto, montaje sencillo con eje hueco de Ø 14 con llave de 5 mm rebajada.*
- *Integración y puesta en marcha facilitadas por las conexiones inteligentes.*
- *Electrónica de control integrada y debidamente alojada, que garantiza la ausencia de juegos mecánicos y un control preciso de la posición.*
- *Cuerpo de aluminio anodizado (mecanizado en palanquilla), eje hueco de acero inoxidable AISI 303.*
- *Especialmente silencioso, con alta eficiencia y durabilidad, garantizada por la caja de cambios de precisión con tratamiento PRONOX.*
- *Mantenimiento de la altura del eje incluso en ausencia de alimentación.*
- *Interfaces de salida: Profinet, EthernetIP, PowerLink, EtherCat.*
- *Adecuado para aplicaciones en varios tipos de máquinas e instalaciones, especialmente en el sector del envasado para el cambio de tamaño, en tecnologías de montaje y manipulación.*
- *Permite la repetición exacta de los ajustes, evitando la repetición de las operaciones de ajuste y regulación y facilita las operaciones en posiciones de difícil acceso o peligrosas.*

POSITION DE MONTAGE - POSICION DE MONTAJE

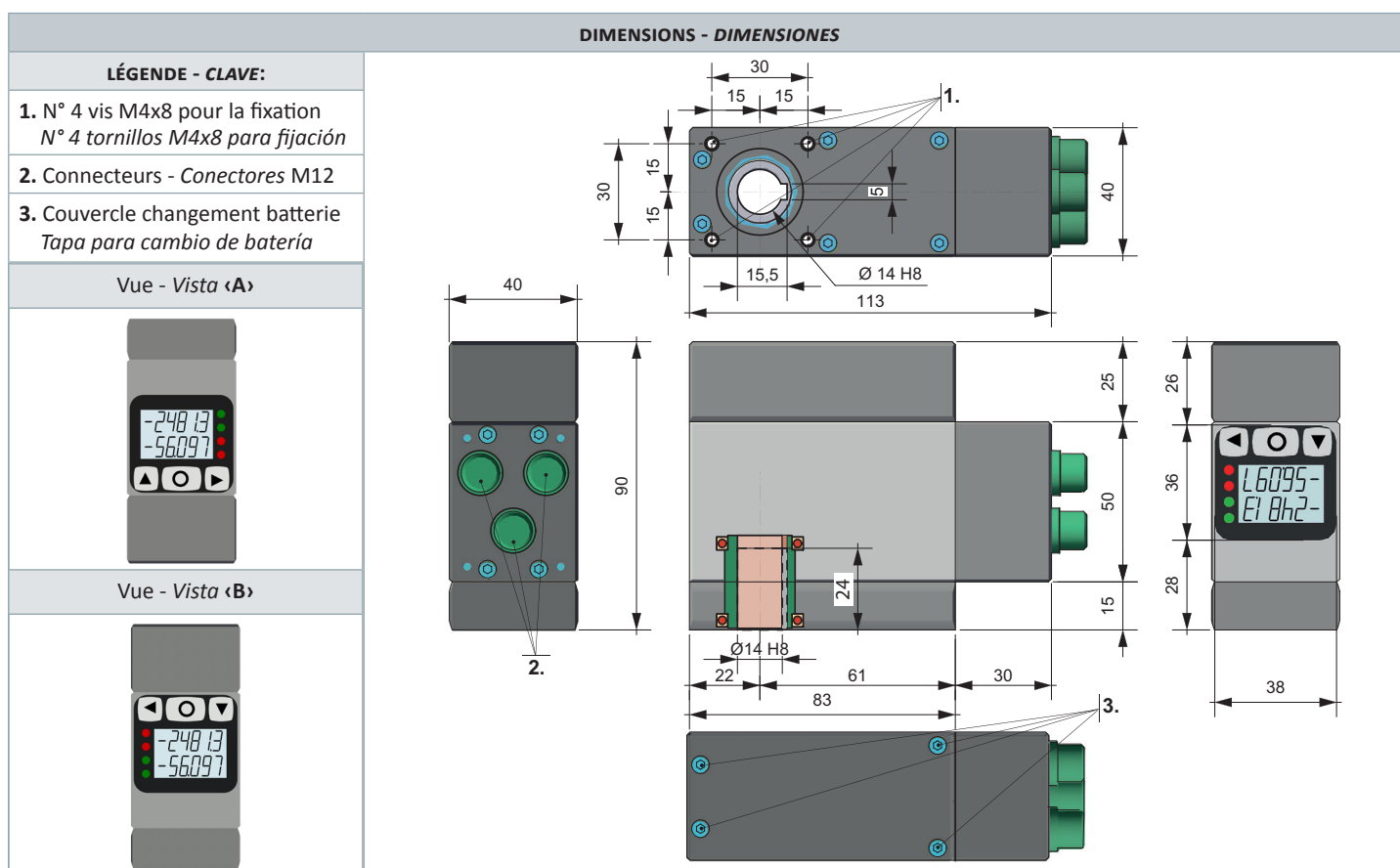
Vue - View «A»



Vue - View «B»



Tension d'alimentation - Tensión de alimentación	24Vdc 20%; courant maximal absorbé - corriente máxima absorbida 6 A		
Vitesse à vide - Velocidad en vacío	90 Rpm		
Couple - Par	4 Nm	6,5 Nm	9 Nm
Vitesse - Velocidad	75 Rpm	65 Rpm	55 Rpm
Courant absorbé - Consumo de corriente	2,5 A	3,5 A	5,5 A
Cycle de service - Ciclo de trabajo	50%	20%	10%
Arbre de sortie creux - Eje de salida hueco	Ø14mm H7 avec clé rabaissée de 5 mm - Ø14mm H7 con llave bajada de 5mm		
Transducteur de position absolu Transductor de posición absoluta	encodeur magnétique 1 000 impulsions/tour calé sur l'arbre de sortie codificador magnético de 1.000 pulsos/revolución, acoplado al eje de salida		
Batterie tampon pour encodeur Batería tampón para el codificador	3,6V ½ AA, durée 6-8 ans (selon les conditions d'utilisation) 3,6V ½ AA, vida útil de 6 a 8 años (dependiendo de las condiciones de uso)		
Bus de terrain - Fieldbus	Profinet, EthernetIP, PowerLink, EtherCat		
Connecteurs alimentation - Conectores alimentación	mâle M12x1 - 4 pôles encodage A - macho M12x1 - 4 polos codificación A		
Connecteurs porte Ethernet - Conectores puert Ethernet	2x femelles M12x1 - 4 pôles encodage D - 2x hembra M12x1 - 4 polos codificación D		
Degré de protection - Grado de protección	IP54		
Température d'utilisation - Temperatura de funcionamiento	0-60°C		
Humidité relative - Humedad relativa	10-85%		
RoHS	2011/65/UE		
EMC	2014/30/UE		



EXEMPLE DE COMMANDE - EJEMPLO DE PEDIDO

VERSION - VERSIÓN

SERVO.ALL

POSITION DE MONTAGE - POSICION DE MONTAJE

A = arbre horizontal - eje horizontal

B = arbre vertical - eje vertical

BUS DE TERRAIN - BUS DE CAMPO

PROFINET - ETHERNETIP - POWERLINK - ETHERCAT

SERVO.ALL

A

PROFINET