

CJ1W-NC□□4

# Unidad de control de posición

**Controlador de posición punto a punto con salida de tren de pulsos y función de unidad de control de movimiento**

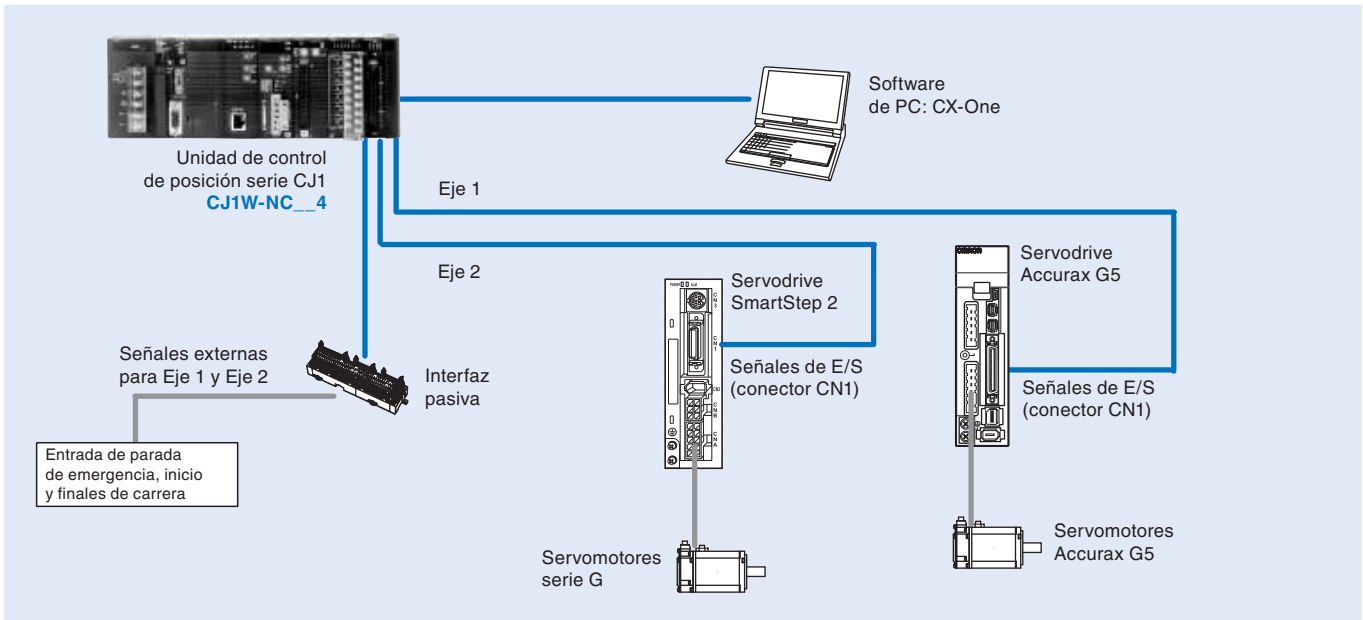
- Unidades de control de posición con 2 o 4
- Control de posición y de velocidad
- Interpolación lineal y función de control de alimentador
- Sincronización de ejes y perfiles de leva electrónicos
- Posicionamiento de 500 puntos por eje realizado desde la memoria
- También admite aceleración/deceleración de curva S, búsqueda de origen, compensación de holgura y otras funciones.
- Lenguajes de programación: diagramas de relés, bloques de función.
- Utilice el software auxiliar basado en Windows para crear fácilmente datos de posicionamiento y guardarlos, junto con los parámetros, en archivos.



**Función**

Estas unidades de control de posición admiten el control de posicionamiento mediante salidas de tren de impulsos. El posicionamiento se realiza mediante aceleración y deceleración trapezoidal o curva S. Hay disponibles modelos con control de 2 o 4 ejes, y se pueden utilizar junto con servodrives o motores paso a paso que acepten el control de tren de impulsos. Cuando estas unidades se usan en una CPU CJ2 PLC, también pueden realizar funciones de operación sincrónica mediante el uso de levas electrónicas y otros bloques de funciones.

**Configuración del sistema**



Especificaciones

Modelo	CJ1W-NC214 CJ1W-NC234	CJ1W-NC414 CJ1W-NC434	
Nombre de unidad	Unidad de control de posición		
Clasificación	Unidades especiales de E/S de la serie CJ		
PLC compatibles	Serie CJ		
Números de unidad	De 0 a 94		
Número máximo de unidades por bastidor	5 unidades		
Número máximo de unidades por sistema CJ	20 unidades (3 bastidores de expansión como máximo)		
Unidad ocupada	2		
Método de control	Control de lazo abierto mediante salida de tren de pulsos		
Señales de salida de control	CJ1W-NC□14: Salida de colector abierto CJ1W-NC□34: salida line driver		
Ejes controlados	2	4	
Asignaciones de E/S	Área de memoria de operación de ejes		
Función de control	Modos de operación	Operación directa u operación de memoria	
	Interpolación lineal	2 ejes máximo	4 ejes máximo
	Interpolación circular	2 ejes máximo	
	Interrupción de alimentación	Independiente, 2 ejes	Independiente, 4 ejes
	Datos de posición	-2.147.483.648 a +2.147.483.647	
	Nº de posiciones	500 por eje	
	Datos de velocidad	4 Mpps de velocidad máxima (NC234/434) o 500 kpps (NC214/414)	
	Nº de velocidades	500 por eje	
	Tiempos de aceleración/deceleración	0 a 250 s (tiempo hasta alcanzar velocidad máx.)	
	Curvas de aceleración/deceleración	Trapezoidal o curva S	
Funciones auxiliares	Override	Multiplica la velocidad de comando del eje por una relación especificada. Valor: 0,01% a 500,00%	
	Límites de software	Limita las operaciones de software para el control del posicionamiento	
	Compensación de holgura	Compensa el juego libre del sistema mecánico de acuerdo a un valor configurado	
	Límite de par	Restringe el límite superior de par durante el control de posicionamiento	
Almacenamiento de datos en la PCU	Memoria flash		
Temperatura ambiente de funcionamiento	0 a 55°C		
Fuente de alimentación externa	24 Vc.c.		
Consumo interno	270 mA o menos a 5 Vc.c.	310 mA o menos a 5 Vc.c.	
Peso	170 g	220 g	

Nomenclatura

CJ1W-NC214/234/414/434 – unidad de control de posición

