

CJ1W-NC□□4

Контроллер позиционирования

Контроллер позиционирования с импульсным выходом и функцией модуля управления движением

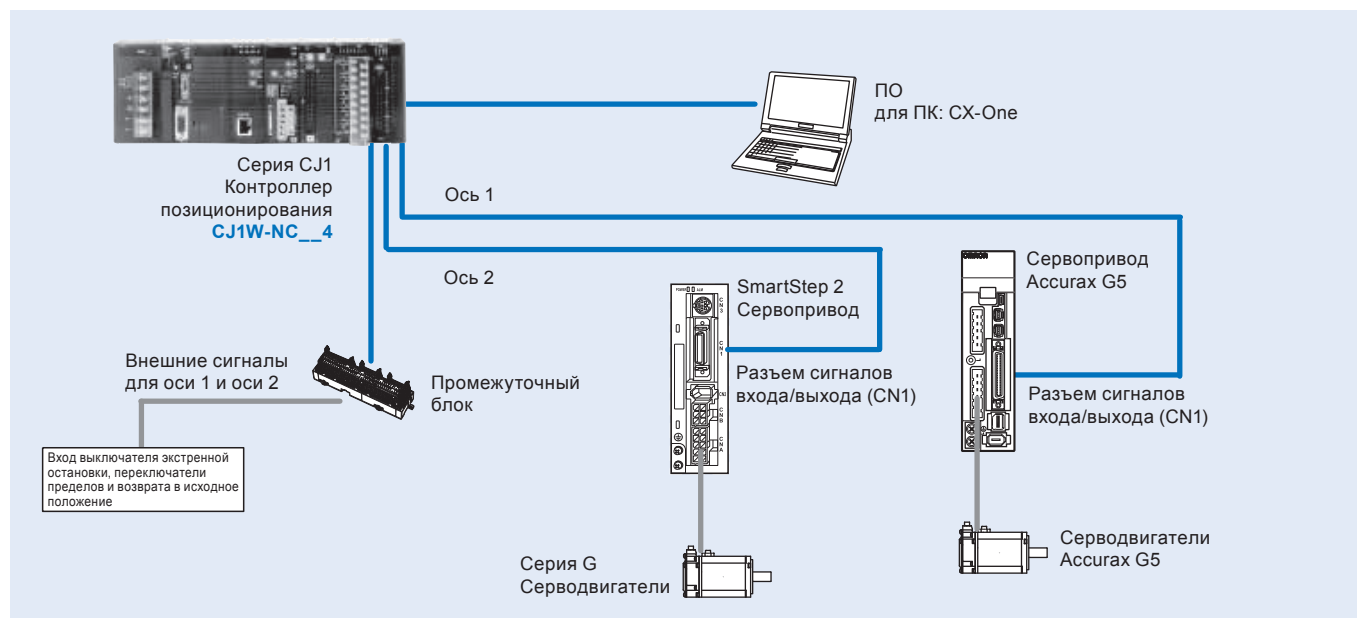
- Модули управления положением с 2 или 4 осями
- Управление положением и скоростью
- Линейная интерполяция и функция управления податчиком.
- Электронные профили распредвалов и синхронизация осей
- Позиционирование по 500 точкам на ось из памяти
- Ускорение/замедление по S-кривой, поиск начала координат, компенсация люфта и другие функции также поддерживаются.
- Языки программирования: РКС и функциональные модули.
- Используется ПО поддержки на основе Windows для простоты создания данных позиционирования и сохранения данных и параметров в файлах



Функция

Эти модули управления положением поддерживают управление позиционированием через импульсные выходы. Для позиционирования используется трапецеидальный или S-образный профиль ускорения и замедления. Доступные модели с управлением по 2 или 4 осям могут использоваться в сочетании с сервоприводами и шаговыми двигателями, воспринимающими управление пачками импульсов. Если эти модули используются в CJ2, ЦПУ ПЛК могут также выполнять синхронные операции с помощью электронных распредвалов и других функциональных модулей.

Конфигурация системы

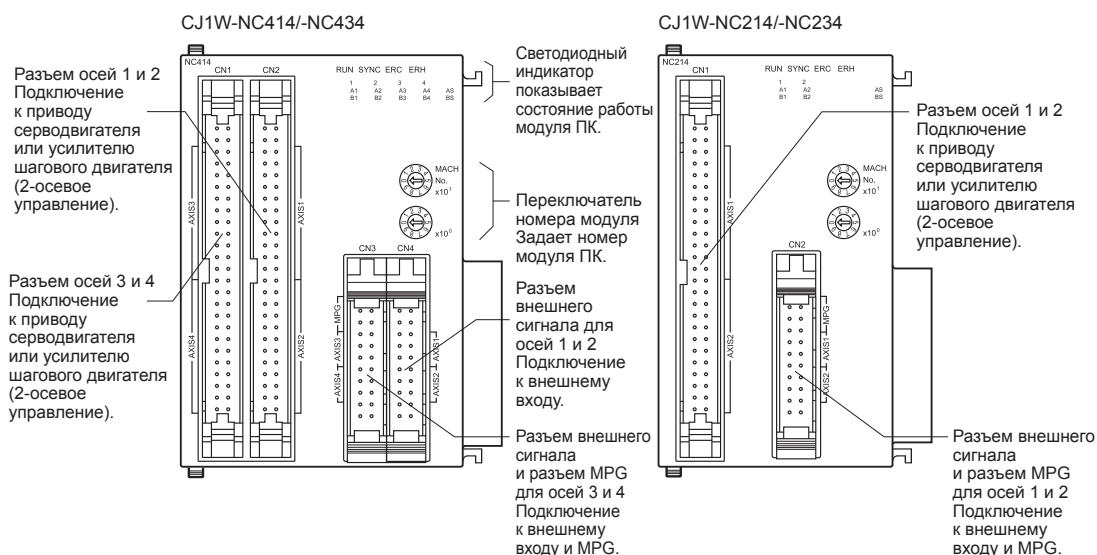


Характеристики

Модель	CJ1W-NC214 CJ1W-NC234	CJ1W-NC414 CJ1W-NC434	
Наименование модуля	Контроллер позиционирования		
Классификация	Специальные модули ввода/вывода серии CJ		
Совместимые ПЛК	Серия CJ		
Номера модулей	0 ... 94		
Максимальное число модулей на стойку	5 модулей		
Максимальное число модулей на систему CJ	20 модулей (до 3 стоек расширения)		
Занятый блок	2		
Метод управления	Управление с обратной связью через импульсный выход		
Выходные сигналы управления	CJ1W-NC□14: Выход с открытым коллектором CJ1W-NC□34: Выход линейного усилителя		
Ведомые оси	2	4	
Распределение входов/выходов	Рабочая область памяти для осей	Выделяется в одной из следующих областей (задается пользователем): область CIO, WR, HR, DM или EM.	
Функция управления	Режимы работы	Операции в памяти или прямые операции	
	Линейная интерполяция	до 2 осей	до 4 осей
	Круговая интерполяция	до 2 осей	
	Обработка прерываний	Независимая по 2 осям	Независимая по 4 осям
	Данные положения	от -2147483648 до 2147483647	
	Число положений	500 на ось	
	Данные скорости	Максимальная скорость 4 Мимп/с (NC234/434) или 500 кимп/с (NC214/414)	
	Число скоростей	500 на ось	
	Время разгона/торможения	от 0 до 250 с (время до макс. скорости)	
Вспомогательные функции	Кривые разгона/торможения	Трапецеидальная или S-образная	
	Коррекция	Умножает скорость оси по команде на заданный коэффициент. Значение: 0,01 % ... 500,00 %	
	Программные пределы	Ограничивают работу программы по управлению позиционированием	
	Компенсация люфта	Компенсирует величину срабатывания в механической системе по заданному значению	
Сохранение данных в блоке ПК	Предел момента	Ограничивает верхний предел момента при управлении положением	
Рабочая температура окружающей среды	Флэш-память		
Внешний источник питания	от 0 до 55°C		
Потребляемый ток	24 В=		
Масса	270 мА и меньше при 5 В=	310 мА и менее при 5 В=	
	170 г	220 г	

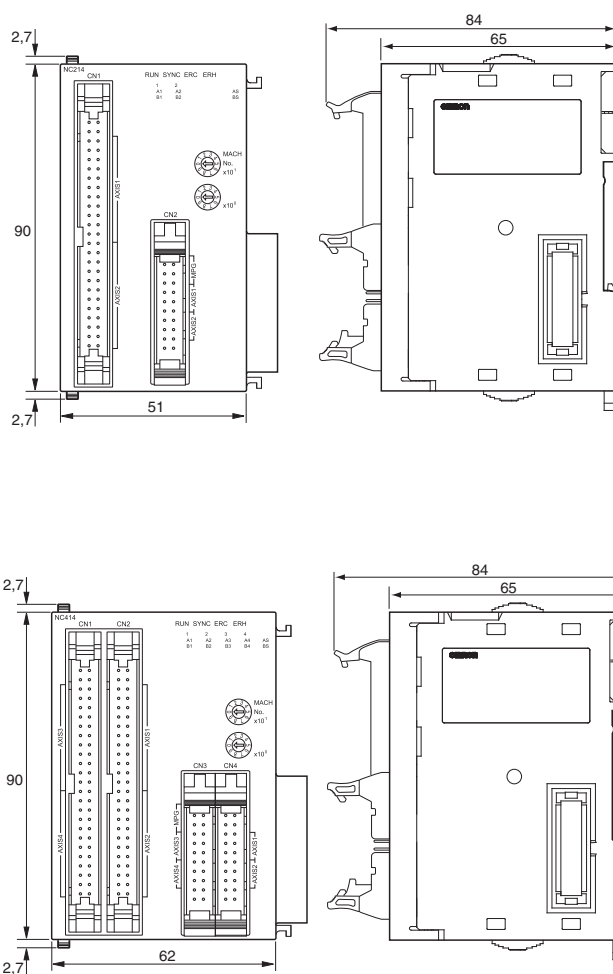
Номенклатура

CJ1W-NC214/234/414/434 — Контроллер позиционирования



Размеры

CJ1W-NC214/234/414/434 — Контроллер позиционирования



Информация для заказа

Контроллер позиционирования

Наименование	Модель
2-осевой Контроллер позиционирования. Выход с открытым коллектором.	CJ1W-NC214
4-осевой Контроллер позиционирования. Выход с открытым коллектором.	CJ1W-NC414
2-осевой Контроллер позиционирования. Выход линейного усилителя.	CJ1W-NC234
4-осевой Контроллер позиционирования. Выход линейного усилителя.	CJ1W-NC434

Кабели сервоприводов

Примечание. См. сведения о кабеле и модулях сервореле в разделе о выбранных сервосистемах.

ПО для ПК

Характеристики	Модель
CX-Опе версии 4.0 и выше	CX-Опе

ВСЕ РАЗМЕРЫ УКАЗАНЫ В МИЛЛИМЕТРАХ.
Чтобы перевести миллиметры в дюймы, умножьте на 0,03937. Чтобы перевести граммы в унции, умножьте на 0,03527.