

Trajexia-PLC CJ1W-MC472/ MCH72 - MECHATROLINK-II

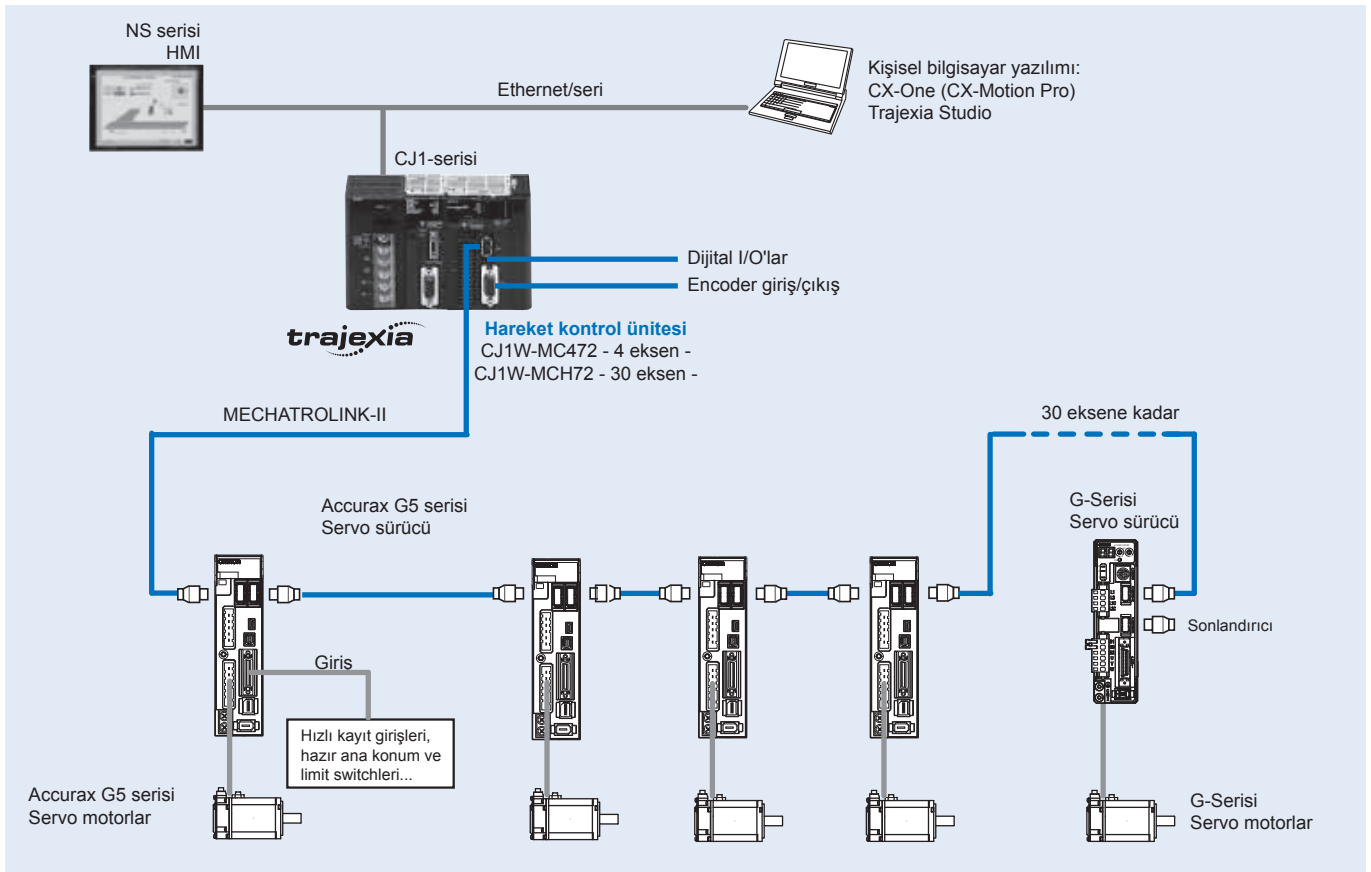
Trajexia hareket kontrol ünitesi

MECHATROLINK-II hareket bus'u ile PLC-tabanlı hareket kontrolör ünitesi

- 4 veya 30 MECHATROLINK-II eksenli modeller
- 0,5 ms ila 4 ms arasında seçilebilir döngü süresi
- Tek bir hareket ağı üzerinden servoların ve invertörlerin kontrolü
- Pozisyon, hız ve tork kontrolünü destekler
- Basit hareket komutları ile CAM kontrolü, kayıt kontrolü, interpolasyon ve eksen senkronizasyonu gibi ileri seviyeli hareket kontrolü.
- Master enkoder eksen için seri port
- Gömülü dijital I/O'lar
- PLC CPU ile I/O veri değişimi



Sistem konfigürasyonu



Özellikler

Genel özellikler

| Öge | Ayrıntılar |
|--------------------------|--|
| Model | CJ1W-MC□72 |
| Çalışma ortamı sıcaklığı | 0 ila 55°C |
| Depolama sıcaklığı | -20° - 70°C |
| Çalışma ortamı nem oranı | % 10 ila % 90 BN |
| Depolama nemi | % 90 maks (yoğunlaşma olmadan) |
| Atmosfer | Aşındırıcı gaz içermeyen |
| Vibrasyon direnci | 10 ila 57 Hz (0,075 mm amplitüd) 57 - 100 Hz, Hızlanma: 9,8 m/s ² , X Y ve Z yönlerinde 80 dakika için |
| Şok direnci | 143 m/s ² , X, Y, Z yönlerinin her birinde 3 kez |
| Yalıtım direnci | 20 MOhm |
| Dielektrik dayanım | 500 V |
| Koruyucu yapı | IP20 |
| Uluslararası standartlar | CE: IEC61131-2, IEC61000-6-2, IEC61000-6-4 cULus: UL508 (Endüstriyel Kontrol Ekipmanı) Lloyds; RoHS uyumlu |
| Ağırlık | 180 g |

Trajexia Hareket Kontrol Ünitesi

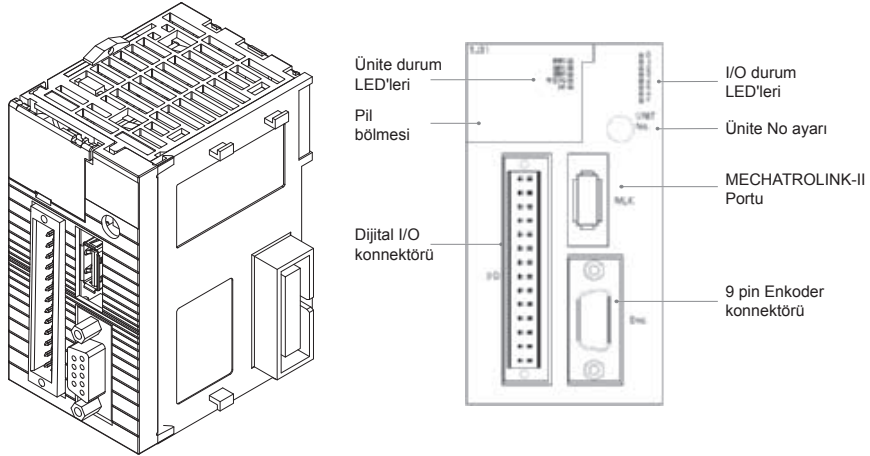
| Öge | Ayrıntılar | | |
|--|---|---|---|
| Model | CJ1W-MCH72 CJ1W-MC472 | | |
| Sınıflandırma | CJ-serisi CPU veri yolu ünitesi | | |
| Uygulanabilir PLC'ler | CJ serisi | | |
| Eksen | Toplam eksen sayısı | 32 | |
| | MECHATROLINK-II eksenleri | 30 maksimum*1 4 maksimum*2 | |
| | Master enkoder eksenleri | Maksimum 1 | |
| | Sanal eksen | Maksimum 32 | |
| MECHATROLINK düğümleri | Toplam düğüm sayısı | 30 12 | |
| | Servo Sürücü | Maksimum 30 Maksimum 4 | |
| | Invertör | Maksimum 8 Maksimum 8 | |
| Döngü süresi | Seçilebilir 0,5 ms, 1 ms, 2 ms veya 4 ms | | |
| Programlama dili | BASIC benzeri hareket dili | | |
| Çoklu görevlendirme | 14'e kadar program aynı anda çalışabilir | | |
| Dahili dijital I/O | 16 giriş, 2 tanesi kayıt fonksiyonelliğine sahip. 8 çıkış, 1 tanesi donanımsal pozisyon anahtar fonksiyonelliğine sahip | | |
| Ölçüm birimleri | Kullanıcı tanımlı | | |
| Kullanıcı programları için mevcut hafıza | 500 KB | | |
| Veri saklama kapasitesi | 2 MB'a kadar flash veri saklama | | |
| Program verisi kaydetme, hareket kontrol ünitesi | Flash-ROM ve pil desteğine sahip SRAM | | |
| Program verisi kaydetme, kişisel bilgisayar | CX-Motion Pro/Trajexia Studio yazılımı ile | | |
| Yerleşik yazılım güncelleme | | | |
| Enkoder arayüzü | Kontrol metodu | Line driver AB çıkışı, Step pulsu girişi/çıkışı | |
| | Enkoder protokolleri | Abs SSI 200 KHz, Abs EnDat 1 MHz ve Aşamalı Hat sürücüsü AB | |
| | Enkoder Girişi maks frekans | 6 MHz | |
| | Enkoder/Puls çıkışı maks. frekansı | 2 MHz | |
| MECHATROLINK-II master portu | Kontrol edilen cihazlar | Accurax G5 ve G Serisi, servo sürücüler, MX2 invertörler | |
| | Elektriksel özellikler | MECHATROLINK standardıyla uyumludur | |
| | İletim hızı | 10 Mbps | |
| | İstasyon Slave tipleri | Servo sürücüler ve frekans invertörleri | |
| | MECHATROLINK düğüm sayısı/ Döngü süresi | Maks. 30 düğüm/4 msn Maks. 16 düğüm/2 msn Maks. 8 düğüm/1 msn | Maks. 12 düğüm/4 msn Maks. 12 düğüm/2 msn Maks. 8 düğüm/1 msn |
| | Pozisyon modunda invertör sayısı/ Döngü süresi | Maks. 8 düğüm/4 msn Maks. 8 düğüm/2 msn Maks. 8 düğüm/1 msn | Maks. 4 düğüm/4 msn Maks. 4 düğüm/2 msn Maks. 4 düğüm/1 msn |
| | İletim mesafesi | Repeater kullanmadan maks. 50 metre | |
| PLC ile veri değişimi | CJ1W-MCH72 PLC içindeki hafıza alanları ile veri değişimi yapar. PLC CPU'dan hareket kontrol ünitesinin hafıza alanlarına sürekli veri değişimi için eşleştirme serbest şekilde yapılandırılabilir. | | |

Notlar: *1 Pozisyon modunda maksimum 8 invertör içerir.

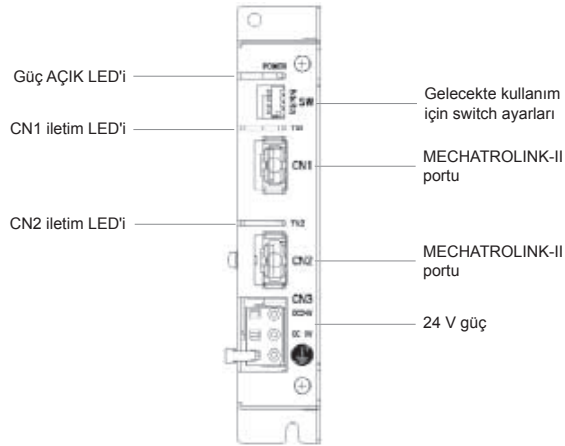
*2 Pozisyon modunda invertör içerir.

Cihazın Tanıtılması

CJ1W-MC□72 - Trajexia hareket kontrol ünitesi

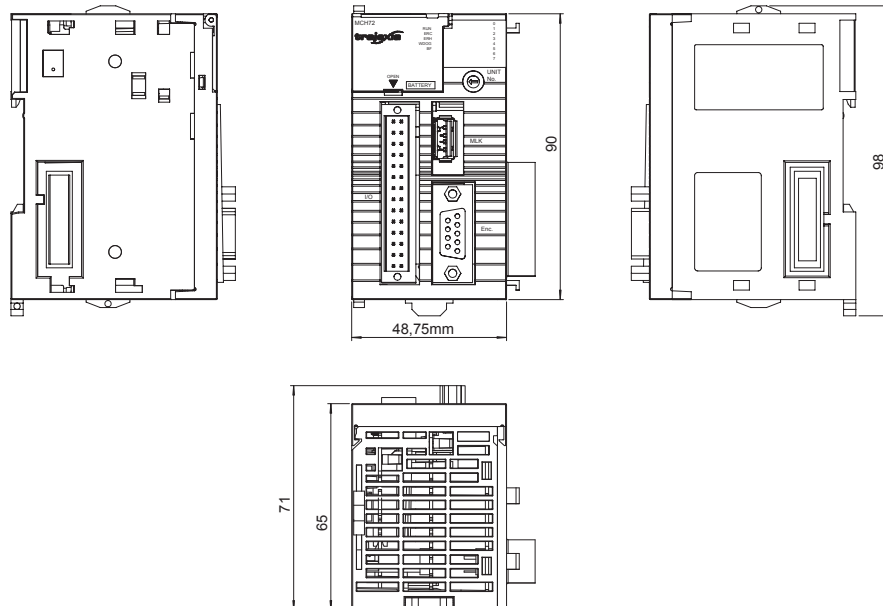


JEPMC-REP2000 - MECHATROLINK-II yineleyici

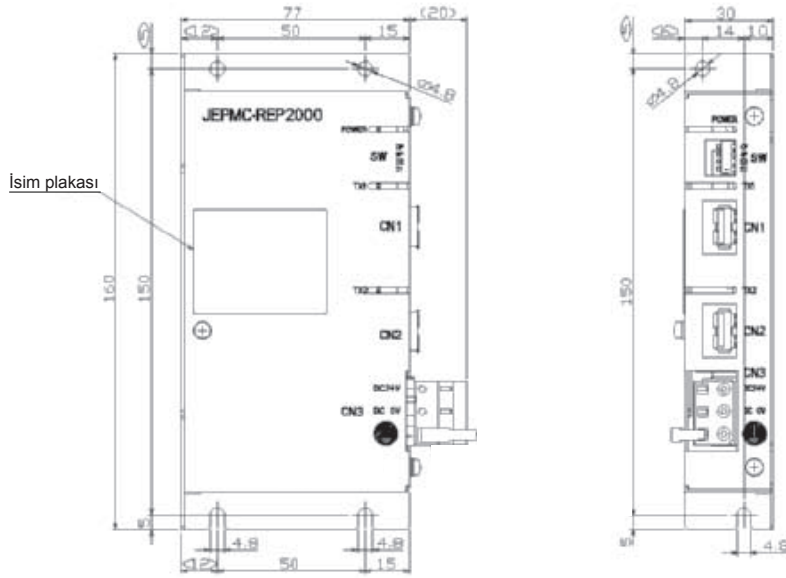


Boyutlar

CJ1W-MC□72 - Trajexia hareket kontrol ünitesi



JEPMC-REP2000 - MECHATROLINK-II yineleyici



Sipariş bilgisi

Hareket kontrolörü

| İsim | Model |
|---|------------|
| Trajexia hareket kontrol ünitesi, 30 MECHATROLINK-II eksene kadar | CJ1W-MCH72 |
| Trajexia hareket kontrol ünitesi, 4 MECHATROLINK-II eksene kadar | CJ1W-MC472 |

MECHATROLINK II - ilişkili sürücüler

Servo sistemi

| İsim | Model |
|--|------------------------------------|
| Accurax G5 servo sürücü dahili ML-II | R88D-KN□□□-ML2 |
| G-Serisi servo sürücü dahili ML-II | R88D-GN□□□H-ML2 |
| MX2 invertör, MECHATROLINK-II opsiyon kartlı | Frekans invertörü 3G3MX2-A□ |
| | ML2 opsiyon kartı 3G3AX-MX2-MRT |

Not: Ayrıntılı özellikler ve sipariş bilgisi için servo sistemler ve frekans invertör kısmına bakın

MECHATROLINK-II kabloları

| İsim | Açıklamalar | Model |
|------------------------------|---------------------|----------------|
| MECHATROLINK-II kabloları | 0,5 metre | JEPMC-W6003-A5 |
| | 1 metre | JEPMC-W6003-01 |
| | 3 metre | JEPMC-W6003-03 |
| | 5 metre | JEPMC-W6003-05 |
| | 10 metre | JEPMC-W6003-10 |
| | 20 metre | JEPMC-W6003-20 |
| | 30 metre | JEPMC-W6003-30 |
| MECHATROLINK-II sonlandırıcı | Sonlandırıcı direnç | JEPMC-W6022 |
| MECHATROLINK-II yineleyici | Ağ için repeater | JEPMC-REP2000 |

Bilgisayar yazılımı

| Özellikler | Model |
|--|------------|
| CX-Motion Pro V1.3.3 veya üzeri | CX-One |
| Trajexia Studio ¹ V1.3.3 veya üzeri | TJ1-Studio |

*1. Trajexia Studio yazılımı CX-One'a dahil olduğunda, CX-Motion Pro adını alır.

BURADA GÖSTERİLEN TÜM BOYUTLAR MİLMETRE CİNSİNDENDİR.
Milimetreyi inç'e çevirmek için 0,03937 ile çarpın. Gramı ons'a çevirmek için 0,03527 ile çarpın.