

CJ1W-NC□□4

# Pozisyon kontrol ünitesi

## Puls çıkışı ve hareket kontrol ünitesi fonksiyonelliği ile noktadan noktaya pozisyonlama kontrolörü

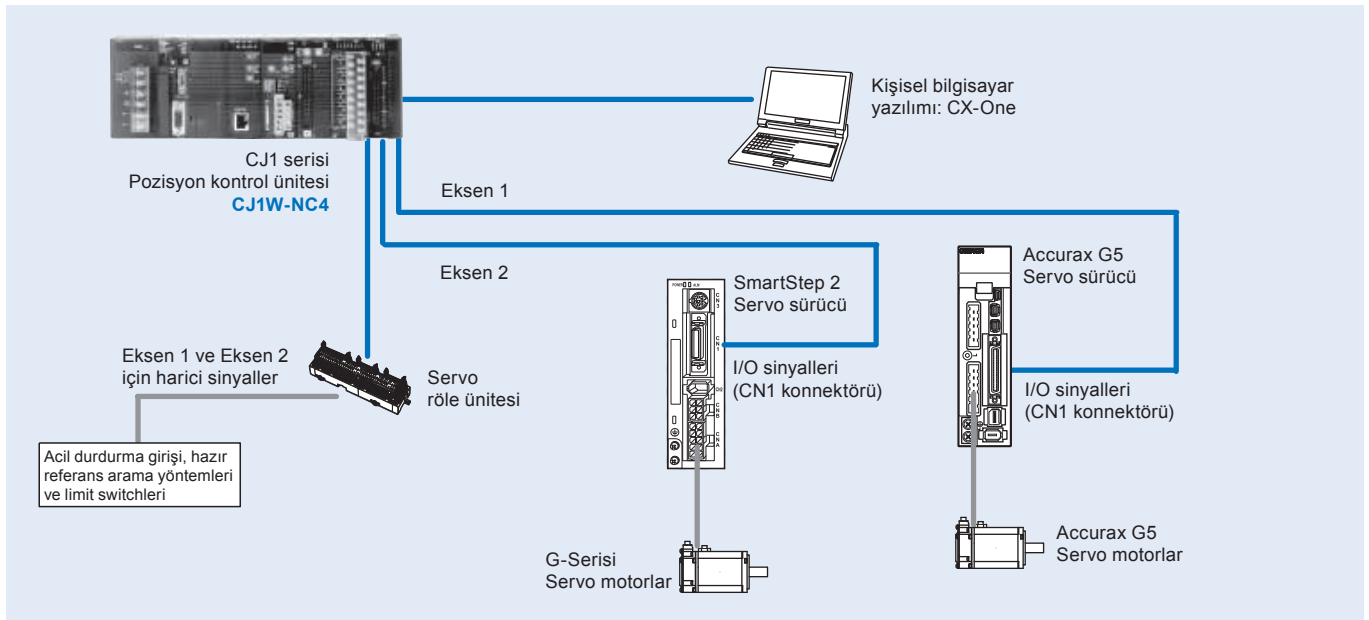
- 2 veya 4 eksenli pozisyon kontrol üniteleri.
- Pozisyon ve hız kontrolü
- Lineer interpolasyon ve besleyici kontrol fonksiyonu
- Elektronik KAM profilleri ve eksen senkronizasyonu
- Eksen başına 500 noktanın pozisyonlandırması hafızadan yapılır.
- S-eğrileri hızlanma/yavaşlama, orijin arama, geri tepme kompanzasyonu ve diğer özellikler de desteklenir.
- Programlama dilleri: ladder, fonksiyon blokları.
- Pozisyonlandırma verilerini kolayca oluşturmak ve verileri ve parametreleri dosyalarda saklamak için Windows tabanlı destek yazılımını kullanın.



## Fonksiyon

Üç pozisyon kontrol ünitesi puls treni çıkışlarıyla pozisyonlama kontrolünü destekler. Pozisyonlama yamuk ya da S eğrisi hızlanma ve yavaşlama ile gerçekleştirilir. Modeller 2 veya 4 eksen kontrolü ile mevcuttur ve puls-train kontrolünü kabul eden servo sürücüler veya step motorları ile birlikte kullanılabilir. Bu üniteler CJ2 PLC'de kullanıldığında, elektronik KAM'lar ve diğer fonksiyon bloklarının senkronize işletimi ile de CPU gerçekleştirilebilir.

## Sistem konfigürasyonu

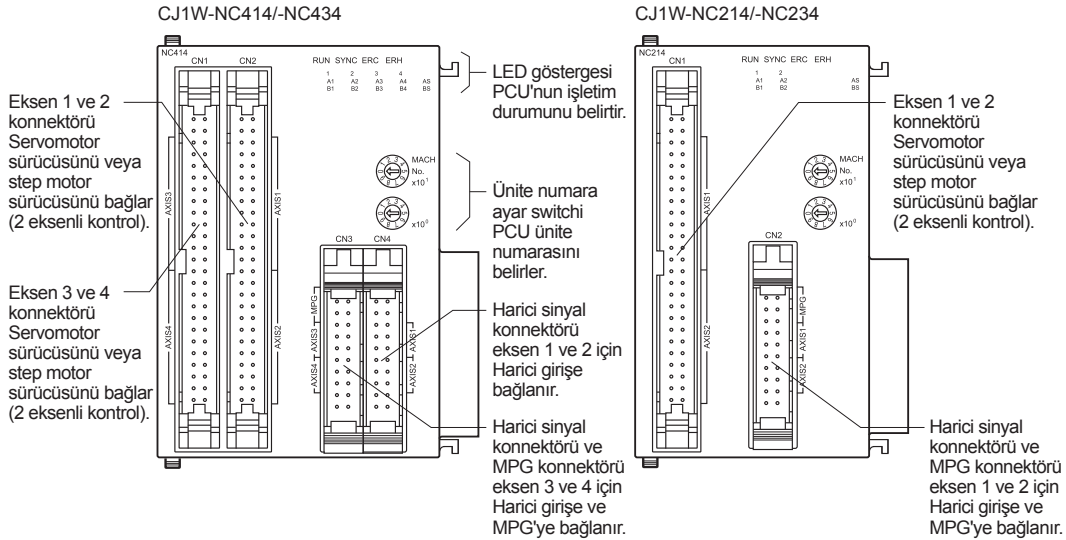


Özellikler

Model	CJ1W-NC214 CJ1W-NC234	CJ1W-NC414 CJ1W-NC434	
Ünite adı	Pozisyon kontrol ünitesi		
Sınıflandırma	CJ serisi özel I/O ünitesi		
Uygulanabilir PLC'ler	CJ serisi		
Ünite numaraları	0 ila 94		
Rack başına maksimum ünite sayısı	5 ünite		
CJ sistemi başına maksimum ünite sayısı	20 ünite (3 genişletme rackı maksimum)		
Kullanılan ünite	2		
Kontrol metodu	Puls train çıkışı ile açık çevrim kontrolü		
Kontrol çıkış sinyalleri	CJ1W-NC□14: Açık kollektör çıkışı CJ1W-NC□34: Line-driver çıkışı		
Kontrollü eksenler	2	4	
I/O tahsisleri	Eksen işletim bellek alanı	Aşağıdaki alanlardan birine tahsis edilmiştir (kullanıcı tanımlı): CIO, WR, HR, DM veya EM alanı.	
Kontrol fonksiyonu	İşletim modları	Doğrudan işletim veya hafızadan işletim	
	Lineer İnterpolasyon	2 eksen maksimum	4 eksen maksimum
	Dairesel interpolasyon	2 eksen maksimum	
	Beslemeyi kes	Bağımsız, 2 eksen	Bağımsız, 4 eksen
	Pozisyon verisi	-2.147.483.648 - +2.147.483.647	
	Pozisyon sayısı	Eksen başına 500	
	Hız verisi	4 Mpps maksimum hız (NC234/434) veya 500 kpps (NC214/414)	
	Devir sayısı	Eksen başına 500	
	Hızlanma/yavaşlama süreleri	0 - 250 sn (maks. hız için süre)	
	Hızlanma/yavaşlama eğrileri	Trapezoid veya S-eğrisi	
Yardımcı fonksiyonlar	Geçersiz kılma	Belirtilen bir oranda eksen komut hızını çoğaltır. Değer: % 0,01 - 500,00	
	Yazılım limitleri	Pozisyonlandırmanın kontrolü için yazılım işletimini sınırlandırır	
	Gerilim tepme kompozasyonu	Belirlenen bir değere göre mekanik sistemdeki çalıştırma miktarını dengeler	
	Tork limiti	Pozisyon kontrolü sırasında tork üst limitini kısıtlar	
Veri PCU'ya kaydediliyor	Flash hafıza		
Çalışma ortamı sıcaklığı	0 ila 55°C		
Harici güç kaynağı	24 VDC		
Dahili akım tüketimi	270 mA veya 5 VDC'de daha az	310 mA veya 5 VDC'de daha az	
Ağırlık	170 g	220 g	

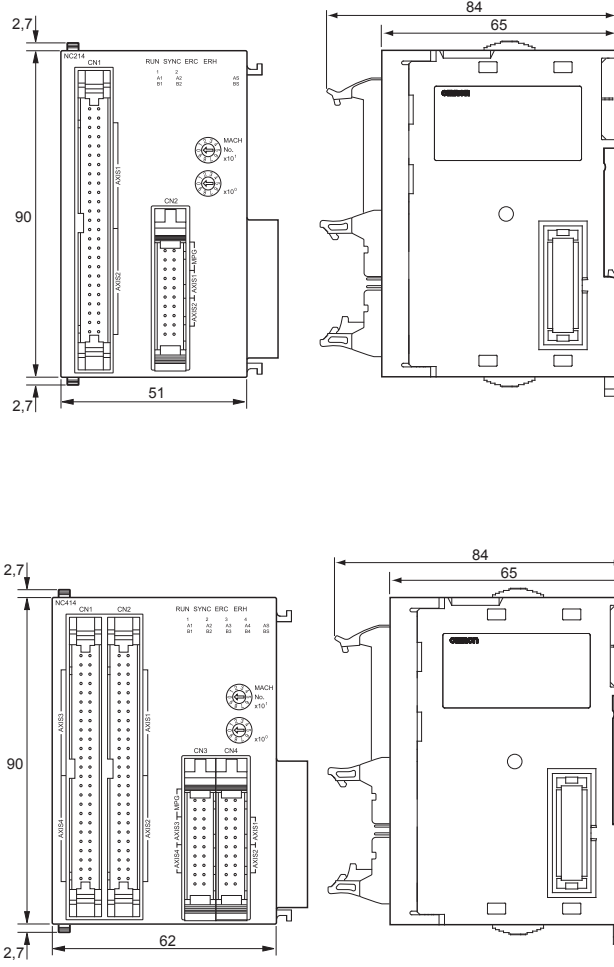
Cihazın Tanıtılması

CJ1W-NC214/234/414/434 - pozisyon kontrol ünitesi



## Boyutlar

## CJ1W-NC214/234/414/434 - pozisyon kontrol ünitesi



## Sipariş bilgisi

## Pozisyon kontrol ünitesi

İsim	Model
2 eksen pozisyon kontrol ünitesi. Açık kollektör çıkışı.	CJ1W-NC214
4 eksen pozisyon kontrol ünitesi. Açık kollektör çıkışı.	CJ1W-NC414
2 eksen pozisyon kontrol ünitesi. Line-driver çıkışı.	CJ1W-NC234
4 eksen pozisyon kontrol ünitesi. Line-driver çıkışı.	CJ1W-NC434

## Servo sürücü kabloları

**Not:** Kablo ve servo röle üniteleri bilgisi için seçili servo sistemleri bölümüne başvurun.

## Bilgisayar yazılımı

Özellikler	Model
CX-One sürüm 4.0 veya daha yüksek	CX-One

BURADA GÖSTERİLEN TÜM BOYUTLAR MİLİMETRE CİNSİNDENDİR.

Milimetreyi inç'e çevirmek için 0,03937 ile çarpın. Gramı ons'a çevirmek için 0,03527 ile çarpın.