

JUSP-NS600

Indexer-Baugruppe

Intelligente und einfache Positionierungs-lösung.

- Keine Programmiersprachen erforderlich. Für direkten Anschluss von Servoantrieben der Sigma-II-Serie
- Ermöglicht Steuerung über serielles Netzwerk und einzelne E/A
- Konfiguration, Betrieb und Überwachung der Servoachsen
- 128 programmierte Indexbewegungen
- Verfeinerte Methoden und Funktionen für intelligente Steuerung, wie z. B. Programmtabellen oder Positions- und Geschwindigkeitstabellen
- Über das serielle Netzwerk können bis zu 16 Servos angeschlossen werden
- Mit der Software SigmaWin+ kann das System einfach konfiguriert werden



Systemkonfiguration

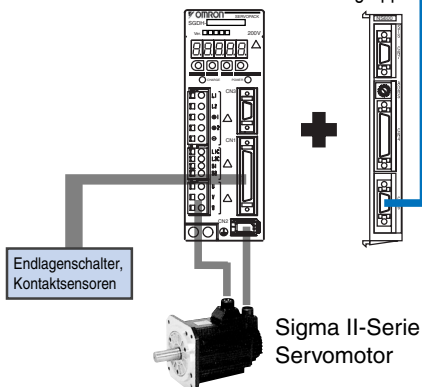
Verwendung serieller Kommunikation

Host-Controller



Steuert 16 Achsen über RS-485/RS-422

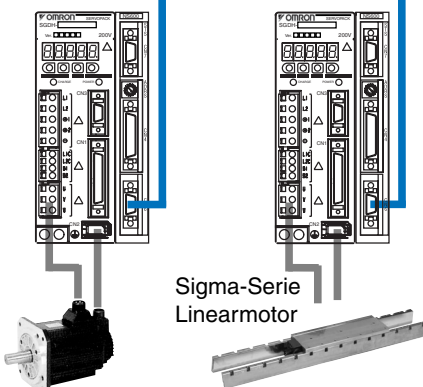
Sigma II-Serie Servoantrieb + JUSP-NS600 Indexer-Baugruppe



Sigma II-Serie Servomotor

Verwendung digitaler E/A

SPS



Sigma-Serie Linearmotor

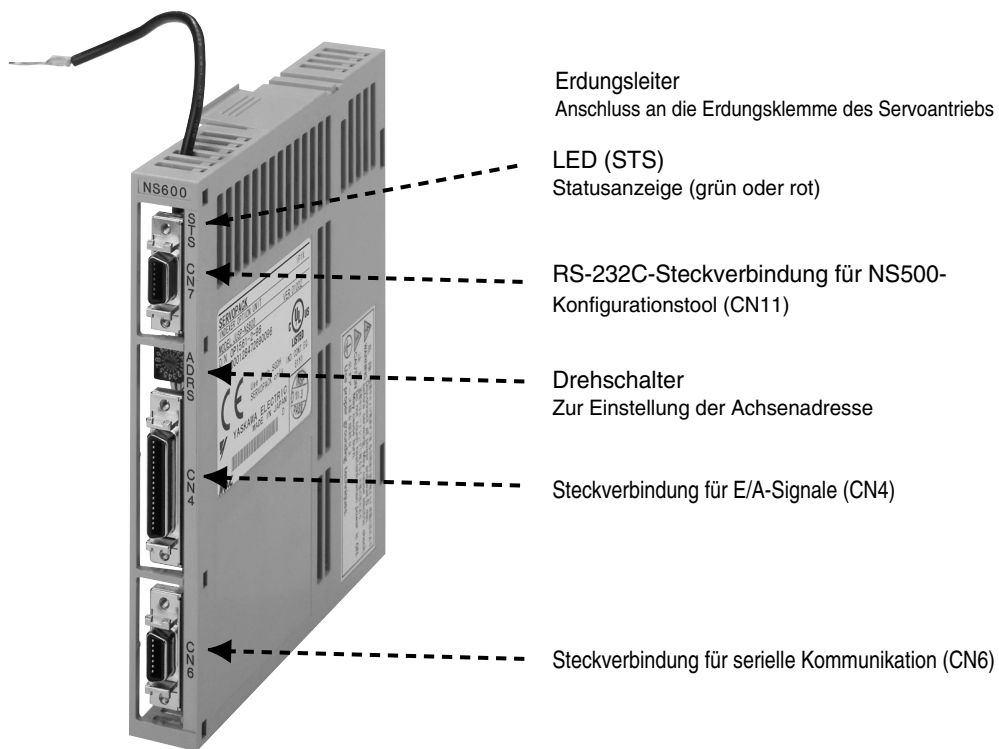
Endlagenschalter, Kontaktsensoren

Technische Daten

JUSP-NS600 - Indexer-Baugruppe

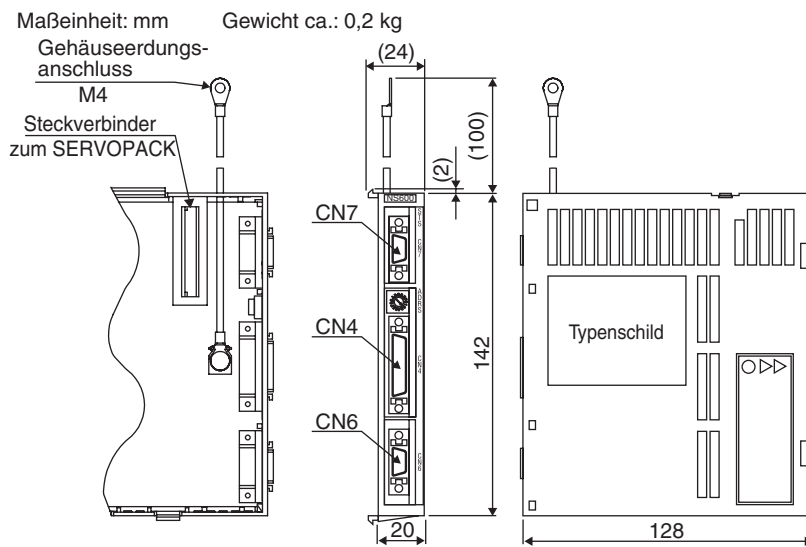
Eigenschaft		Spezifikationen	
Produktbezeichnung		JUSP-NS600	
Geeigneter Servoantrieb		Alle SGDh-□□□E SERVOPACK-Modelle	
Installationsmethode		An der Seite des SGDh-Servoantriebs montiert: CN10.	
Basis-Spezifikationen	Spannungsversorgung	Erfolgt über die Steuerspannungsversorgung des Servoantriebs.	
	Leistungsaufnahme	2,6 W	
Steuerspezifikationen	Programmtabelle	Programmtabellen-Positionierung durch Start über einen Kontakteingang (maximal 128 Schritte)	
	Serielle Kommunikation	Serielle Befehle in ASCII-Code Kommunikations-Spezifikationen: RS422 / RS485 (max. 50 m) RS232C (max. 3 m) Verbindung: Parallelschaltung (max. 16 Achsen) Baudrate: 9600, 19200, 38400 Bit/s	
	Sollwerttabelle	Positionierung mittels Sollwerttabelle über den Kontakteingang (max. 128 Punkte)	
	Nullpunktrückkehr	3 Arten	
Weitere Funktionen		Externe Positionierung, JOG-Geschwindigkeitstabelle-Betrieb (max. 16 Geschwindigkeiten)	
E/A-Signale	Eingang	Servoantrieb	S-ON (Servo EIN) P-OT (Vorwärtslauf gesperrt), N-OT (Rückwärtslauf gesperrt) DEC (Nullpunktrückkehr-Verzögerung LS) RTRG (Externes Positionierungssignal)
		INDEXER-Modul	MODE0/1 (Modussignal) START/HOME (Startsignal / Ausführung der Nullpunktrückkehr) PGMRES/JOGP (Programmrücksetzung / Motor-Vorwärtsdrehung) SEL0/JOGN (Programmschritt Startbestimmung / Motor-Rückwärtsdrehung) SEL1 bis SEL4 / JOG0 bis JOG3 Programmschritt Startbestimmung / JOG-Geschwindigkeitstabellenauswahl)
	Ausgang	Servoantrieb	ALM (Servo-Alarm) WARN (Warnung) BK (Bremssperre) S-RDY (Servo bereit) ALO1, ALO2, ALO3 (Alarmcodes)
		INDEXER-Modul	INPOSITION (Positionierung abgeschlossen) POUT0 bis POUT4 (programmierbare Ausgänge)

Bezeichnungen der Anzeigen und Bedienelemente



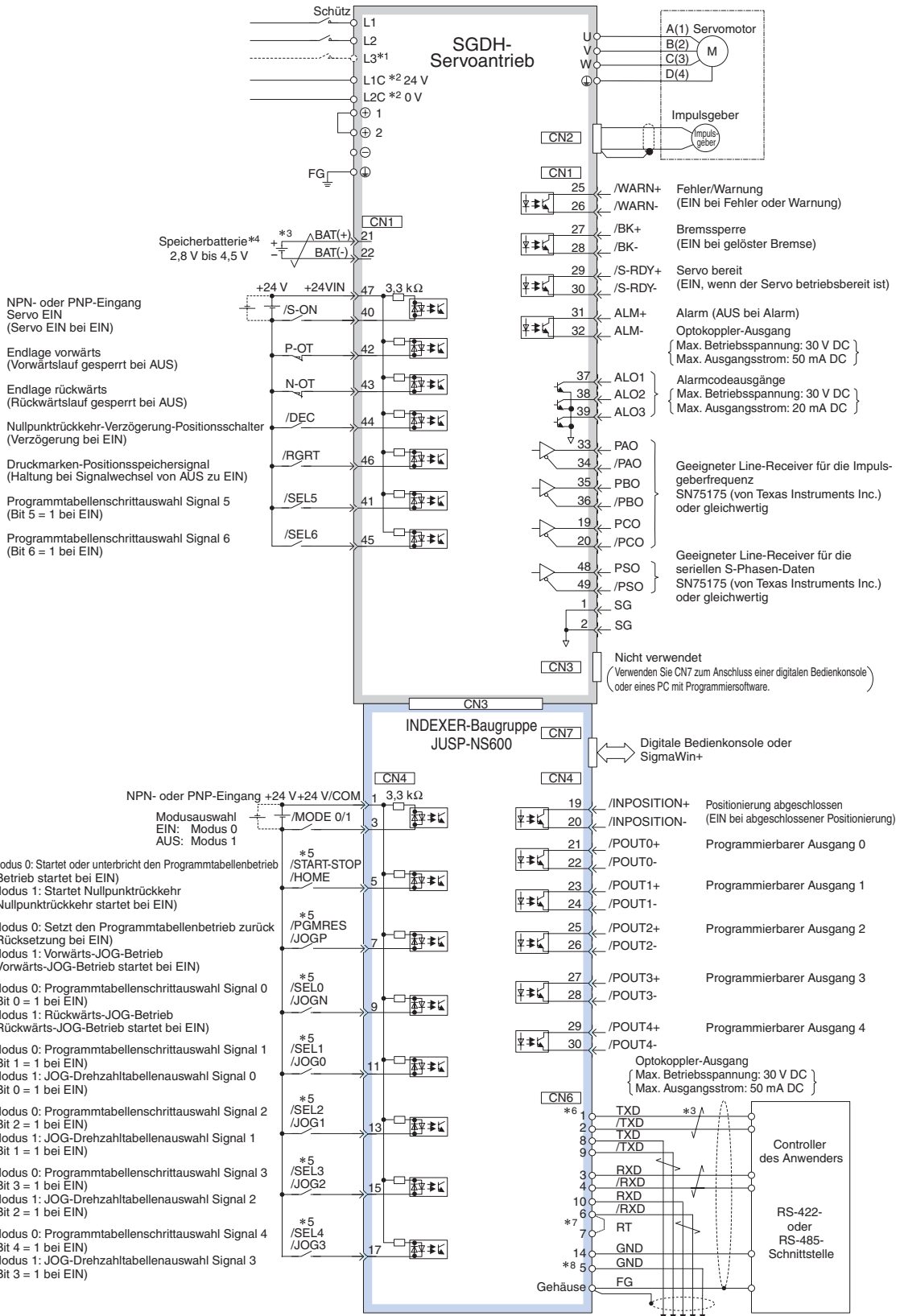
Abmessungen

JUSP-NS600 - Indexer-Baugruppe



Installation

Standardanschlüsse

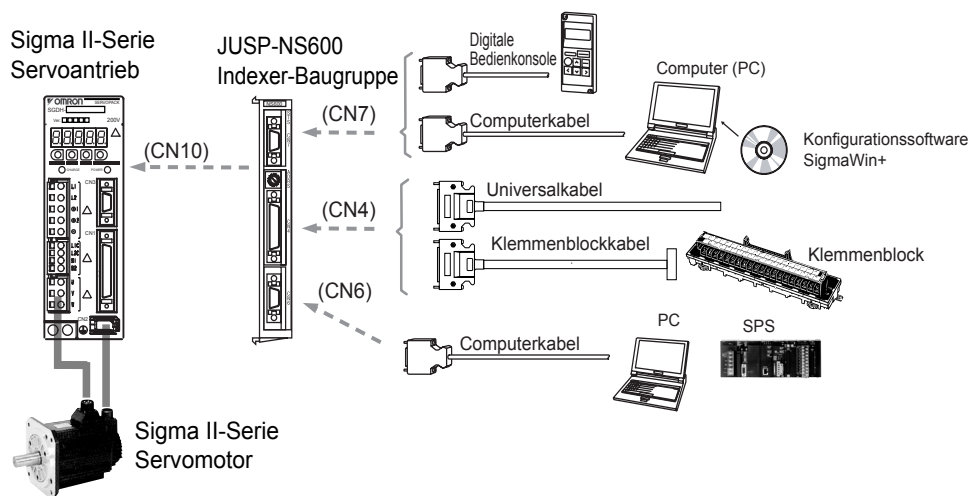


*1: Klemme L3 ist für Konfigurationen bestimmt, für die eine dreiphasige Spannungsversorgung erforderlich ist.
 *2: Die Steuerspannungsversorgung für Servoantriebe der 400-V-Klasse beträgt 24 V DC.
 *3: steht für ein paarweise verdrehtes Kabel.
 *4: Schließen Sie eine Speicherbatterie an, wenn ein Absolutwert-Drehgeber verwendet wird und keine Batterie an CN8 angeschlossen ist.
 *5: Das Signal der ersten Leitung ist im Modus 0, das Signal der zweiten Leitung im Modus 1.
 *6: Bei der hier dargestellten Verdrahtung für CN6 handelt es sich um Voll-duplex-Verdrahtung für RS-422- oder RS-485-Kommunikation.
 *7: Verbinden Sie die Klemmen RT und /RXD an der letzten Achse.
 *8: Erdung für Stift Nr. 5 ist ab Hardwareversion 04 erhältlich. Bis Hardwareversion 03 teilt sich Stift Nr. 14 die Erdung mit den anderen Stiften. Die Hardwareversion ist der Spalte VER. des Typenschildes seitlich am Gerät zu entnehmen (VER. □□□□).

Hinweis: Schließen Sie das Erdungskabel der Indexer-Baugruppe an die Erdungsklemme des Servoantriebs an.

Bestellinformationen

Systemkonfiguration



Indexer-Baugruppe

Bezeichnung	Produktbezeichnung
Indexer-Baugruppe Vielseitige Punkt-zu-Punkt-Positionierung	JUSP-NS600

Serielle Optionen (für CN7)

Bezeichnung		Produktbezeichnung
Computeranschlusskabel	2 m	R88A-CCW002P2 oder JZSP-CMS02
Parametriergerät mit 1 m Kabel	2 m	JUSP-OP02A-2 oder R88A-PR02W

Steuerkabel (für CN4)

Bezeichnung		Produktbezeichnung
Klemmenblock		XW2B-40F5-P
Klemmenblock-Kabel	1 m	R88A-CTU001N
	2 m	R88A-CTU002N
Mehrzweck-E/A-Kabel (mit offenem Ende)	1 m	FND-CCX001S oder R88A-CPU001S
	2 m	FND-CCX002S oder R88A-CPU002S

Serielles Kabel (für CN6)

Bezeichnung		Produktbezeichnung
Computeranschlusskabel	2 m	R88A-CCW002P2 oder JZSP-CMS02

Steckverbinder

Spezifikationen	Produktbezeichnung
Steckverbinder für CN4	R88A-CNU01C
Steckverbinder für CN6 und CN7	R7A-CNA01R

Computer-Software

Spezifikationen	Produktbezeichnung
SigmaWin+	MOTION TOOLS-CD

Servosystem

Hinweis: Weitere Informationen finden Sie im Abschnitt „Servosysteme“

SÄMTLICHE ABMESSUNGEN IN MILLIMETER.

Umrechnungsfaktor von Millimeter in Zoll: 0,03937. Umrechnungsfaktor von Gramm in Unzen: 0,03527.