

Commande bimanuelle

JSTD20



Homologations :



Applications :

Presses
Emboutisseuses
Machines de découpe
Dispositifs de serrage

Avantages :

Matériau très robuste
Avec ou sans bouton d'arrêt d'urgence
Conforme à la norme EN 574
Le plus haut niveau de sécurité

Commande bimanuelle traditionnelle

La commande bimanuelle traditionnelle JSTD20 est constituée d'un boîtier en acier soudé et de deux boutons de commande protégés. Un bouton d'arrêt d'urgence peut être monté entre les deux boutons. Sous chacun des boutons se trouvent un contact NO et un contact NF. Pour démarrer et faire fonctionner la machine, les deux boutons doivent être actionnés simultanément (dans les 0,5 secondes). Le relais associé à la bimanuelle contrôle que tous les contacts reviennent à leur position de repos avant d'autoriser un redémarrage.

La construction robuste résiste aux environnements difficiles et à une utilisation prolongée. Les boutons de commande et les blocs de contacts sont faciles à assembler pour une installation rapide et aisée. Le dispositif peut être monté directement sur des profilés en aluminium de Jokab Safety ou sur le pied JSTS30. Si la bimanuelle doit être déplacée, utiliser le pied JSTS31 qui est équipé d'un anneau d'écartement pour une conformité à EN 574. La JSTD20 est disponible avec ou sans bouton d'arrêt d'urgence.

Le plus haut niveau de sécurité

La connexion à un relais de sécurité JSBR4 ou à Pluto de Jokab Safety permet d'obtenir le plus haut niveau de sécurité avec la surveillance des deux canaux de sécurité et de l'appui

sur les deux boutons de commande dans les 0,5 secondes (type III C selon EN 574 et catégorie 4 selon EN 954-1/EN ISO 13849-1). En cas de bouton d'arrêt d'urgence, celui-ci doit être équipé de deux contacts NF et connecté à un relais de sécurité séparé, de la série RT par ex., ou à Pluto.

Pourquoi utiliser une commande bimanuelle ?

Une commande bimanuelle est utilisée quand il est nécessaire d'assurer que les deux mains de l'opérateur se trouvent hors de la zone dangereuse. Si l'opérateur essaie, par réflexe, de corriger la position de la pièce dans la machine alors que le mouvement a démarré, la machine s'arrête immédiatement.

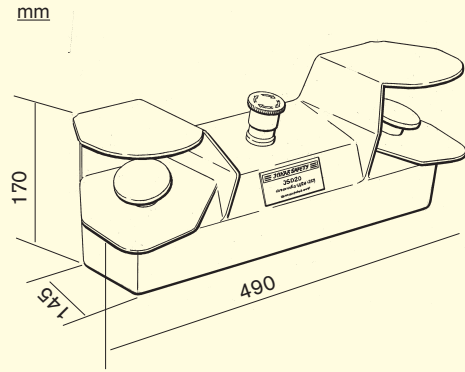
La nouvelle JSTD20 est équipée des protections exigées par EN 574. Elles empêchent l'actionnement involontaire, avec le genou ou le coude par exemple.

Une commande bimanuelle protège uniquement l'opérateur qui l'utilise. Les grandes machines manipulées par plusieurs opérateurs peuvent être équipées d'une commande bimanuelle à chaque station de travail.

Pour optimiser la distance de sécurité, qui dépend du temps d'arrêt de la machine, y compris le temps de réponse du relais, il est recommandé d'utiliser l'analyseur de temps d'arrêt Smart de Jokab Safety.

Caractéristiques techniques - JSDTD20

Fabricant	JOKAB SAFETY AB, Suède
Références/ Désignations	20-007-20 JSTD20A 20-007-21 JSTD20B 20-007-22 JSTD20C
Poids	JSTD20 : 6,4 kg, JSTS30 : 20 kg, JSTS31 : 23 kg
Couleur :	Boîtier jaune, boutons-poussoirs noirs, pied noir
Température :	-10 à +55 °C (fonctionnement), -20 à +70 °C (stockage)
Matériau :	Boîtier : acier SS1312 de 3 mm Joint : caoutchouc Boutons : plastique
Boutons de commande	
Diamètre :	60 mm
Force de manœuvre :	environ 9 N
Course :	3,5±1mm
Durée de vie mécanique :	1 000 000 manœuvres
Bouton d'arrêt d'urgence (JSTD20B seulement)	
Diamètre :	40 mm
Force de manœuvre :	environ 35 N
Durée de vie mécanique :	300 000 manoeuvres
Contacts :	Blocs de contacts séparés mécaniquement
Boutons de commande :	1 NO + 1 NF
Boutons d'arrêt d'urgence :	2 x NF
Tension d'isolement :	690 V eff
Résistance de contact :	20 mohm
Courant nominal :	10 A
Catégories d'utilisation :	AC 15 240 V 3 A, DC 13 240 V 0,27 A
Connexion :	1 ou 2 conducteurs avec section max de 2,5mm ²
Matériau de contact :	alliage d'argent sur laiton
Indice de protection :	IP 65
Normes :	EN 418, EN 574, EN 954-1, EN ISO 13849-1, EN 999, EN 60947-1, EN 60947-5-1



Exemple de connexion - JSTD20

Commande bimanuelle JSTD20

La commande bimanuelle est prévue pour être utilisée avec le relais de sécurité JSBR4 (ou l'API de sécurité Pluto) de Jokab Safety afin d'obtenir le plus haut niveau de sécurité. Le JSBR4 contrôle que tous les contacts reviennent à leur position de repos avant d'autoriser le redémarrage. Le relais de sécurité contrôle également que les deux boutons de commande sont activés dans un espace de 0,5 seconde. Le JSBR4 commande l'arrêt si un ou les deux boutons sont relâchés.

