

SJDE-□ANA-OY

# Servodriver Junma ML-II

## Une nouvelle conception de drivers Gain de place, de câblage et de temps

- Driver ultra compact pour occuper moins d'espace sur le panneau
- Technologie sans réglage, aucun paramètre de gain ne doit être défini
- Couple maximal : 300 % du couple nominal pendant 3 secondes
- Réponse rapide, grande vitesse, couple élevé et haute précision
- Version de driver avec port MECHATROLINK-II intégré
- MECHATROLINK-II simplifie le câblage et réduit le temps d'installation
- MECHATROLINK-II donne accès au système à partir d'un point unique

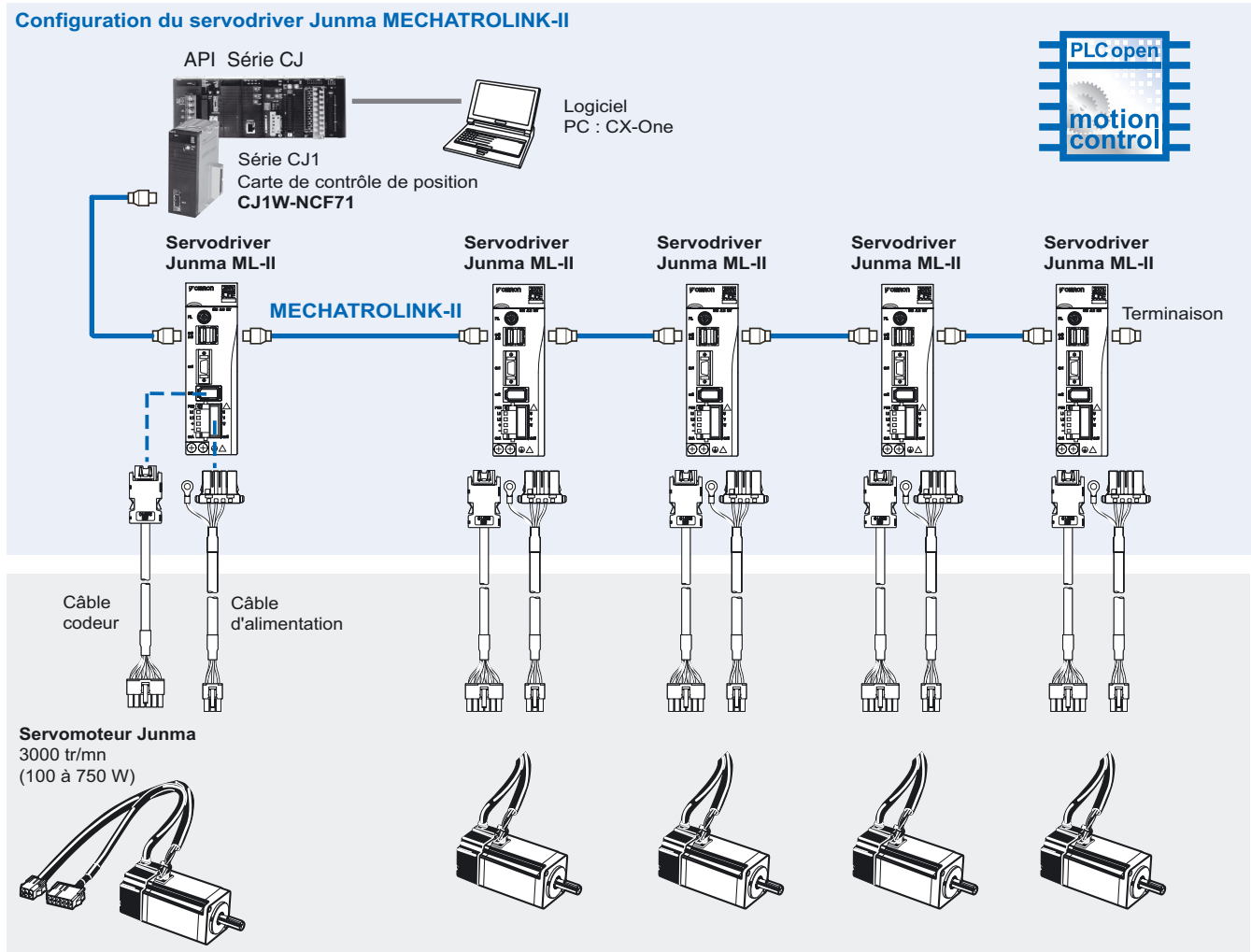
### Puissances

- 230 Vc.a. monophasé 100 W à 750 W (2,39 Nm)




Servomoteurs c.a.

## Configuration système



Combinaison servomoteur / servodriver

Servomoteur Junma				Servodriver Junma		
	Tension	Couple nominal	Capacité	Modèle sans frein	Modèle avec frein	MECHATROLINK-II
	200 V	0,318 Nm	100 W	SJME-01AMB41-OY	SJME-01AMB4C-OY	SJDE-01ANA-OY
		0,637 Nm	200 W	SJME-02AMB41-OY	SJME-02AMB4C-OY	SJDE-02ANA-OY
		1,27 Nm	400 W	SJME-04AMB41-OY	SJME-04AMB4C-OY	SJDE-04ANA-OY
		2,39 Nm	750 W	SJME-08AMB41-OY	SJME-08AMB4C-OY	SJDE-08ANA-OY

Désignation du type de servodriver

SJDE - 02 A N A- OY

Servodriver JUNMA

Capacité du servomoteur applicable

Code	Sortie (W)
01	100
02	200
04	400
08	750

Tension d'alimentation

A : 200 Vc.a.

OMRON YASKAWA Motion Control BV

Révision de conception  
A : Standard

Caractéristique de l'interface de contrôle  
N : MECHATROLINK-II  
P : Entrée train d'impulsions

Caractéristiques techniques des servodrivers

Servodriver Junma MECHATROLINK-II

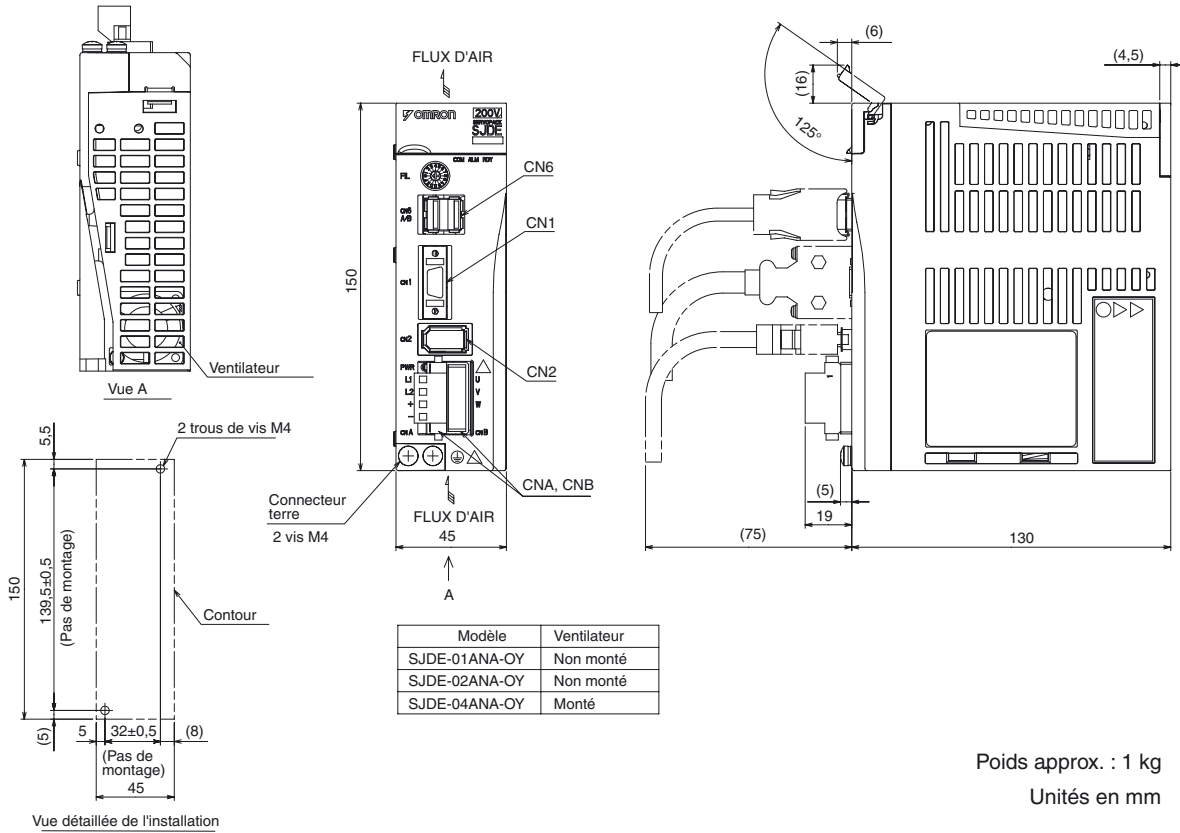
Type de servodriver	SJDE-□	01ANA-OY	02ANA-OY	04ANA-OY	08ANA-OY
<b>Servomoteur applicable</b>	SJME-□	01A□	02A□	04A□	08A□
Puissance moteur max. applicable	W	100	200	400	750
Courant de sortie continu	Arms	0,84	1,1	2,0	3,7
Courant de sortie max	Arms	2,5	3,3	6,0	11,1
Tension d'alimentation d'entrée (Circuit principal et circuit de contrôle)	Tension	Monophasé, 200 à 230 Vc.a., + 10 à -15 % (50/60 Hz)			
	Capacité KVA	0,40	0,75	1,2	2,2
Méthode de contrôle	Contrôle MLI, système de driver à courant à onde sinusoïdale				
Retour	Code incrémental analogique (équivalent 13 bits incrémental)				
Inertie de charge autorisée <sup>1</sup>	kg·m <sup>2</sup>	0,6 × 10 <sup>-4</sup>	3,0 × 10 <sup>-4</sup>	5,0 × 10 <sup>-4</sup>	10,0 × 10 <sup>-4</sup>
Température de fonctionnement / stockage	0 à +55° C / -20 à 70° C				
Humidité de fonctionnement / stockage	90 % ou moins (sans condensation)				
Altitude	1 000 m ou moins au dessus du niveau de la mer				
Résistance aux vibrations/chocs	4,9 m/s <sup>2</sup> (0,5 G) / 19,6 m/s <sup>2</sup> (2 G)				
Configuration	Monté sur base				
Poids approx.	Kg	1,0			1,4
Frein dynamique (DB)	Actionné lors de la coupure de l'alimentation principale, alarme servo, servo OFF (OFF après que le moteur se soit arrêté ; ON lorsque l'alimentation du moteur est désactivée).				
Traitement régénérateur	En option (Si la quantité d'énergie régénérée est trop importante, installez une unité régénératrice JUSP-RG08D)				
Fonction de prévention de dépassement (OT)	P_OT, N_OT				
Arrêt d'urgence	Arrêt d'urgence (E-STP)				
Affichage LED	4 LED (PWR, RDY, COM, ALM)				
Surveillance MECHATROLINK-II	MECHATROLINK-II en communication : LED COM (Allumée)				
Surveillance Servo ON/OFF	Quand Servo OFF : LED RDY (éteinte), quand Servo ON : LED RDY (clignote)				
Surveillance de l'état de l'alimentation	Etat OFF de l'alimentation du circuit principal/de contrôle : LED PWR (éteinte) Etat ON de l'alimentation du circuit principal/de contrôle : LED PWR (allumée)				
Réducteur électronique	0,01 < A/B < 100				
Protection	Surintensité, surtension, sous-tension, surcharge, erreur de capteur du circuit principal, erreur de température de carte, dépassement excessif de l'erreur de position, surrégime, erreur du signal du codeur, protection overrun, erreur système, erreur de paramètre				
Communication MECHATROLINK	Protocole commun	MECHATROLINK-II			
	Vitesse de transmission	10 Mbps			
	Cycle de transmission	1 ms, 1,5 ms, 2 ms, 3 ms, 4 ms			
	Longueur des données	17 octets et 32 octets			
Entrée commande	Communication MECHATROLINK	Commandes MECHATROLINK-II (Pour séquence, mouvement, paramétrage/référence des données, surveillance, réglage et autres commandes)			
Signal d'entrée de séquence	Entrée fixée	5 points (agencement fixé : signal d'enclenchement externe, signal de vitesse réduite de retour à zéro, signal d'inhibition de l'entraînement avant, signal d'inhibition de l'entraînement arrière, signal d'arrêt d'urgence)			
Signal de sortie de séquence	Sortie fixée	2 points (agencement fixé : alarme servo, verrouillage du frein)			

Remarque : \*1. Valeur sans unité de régénération externe

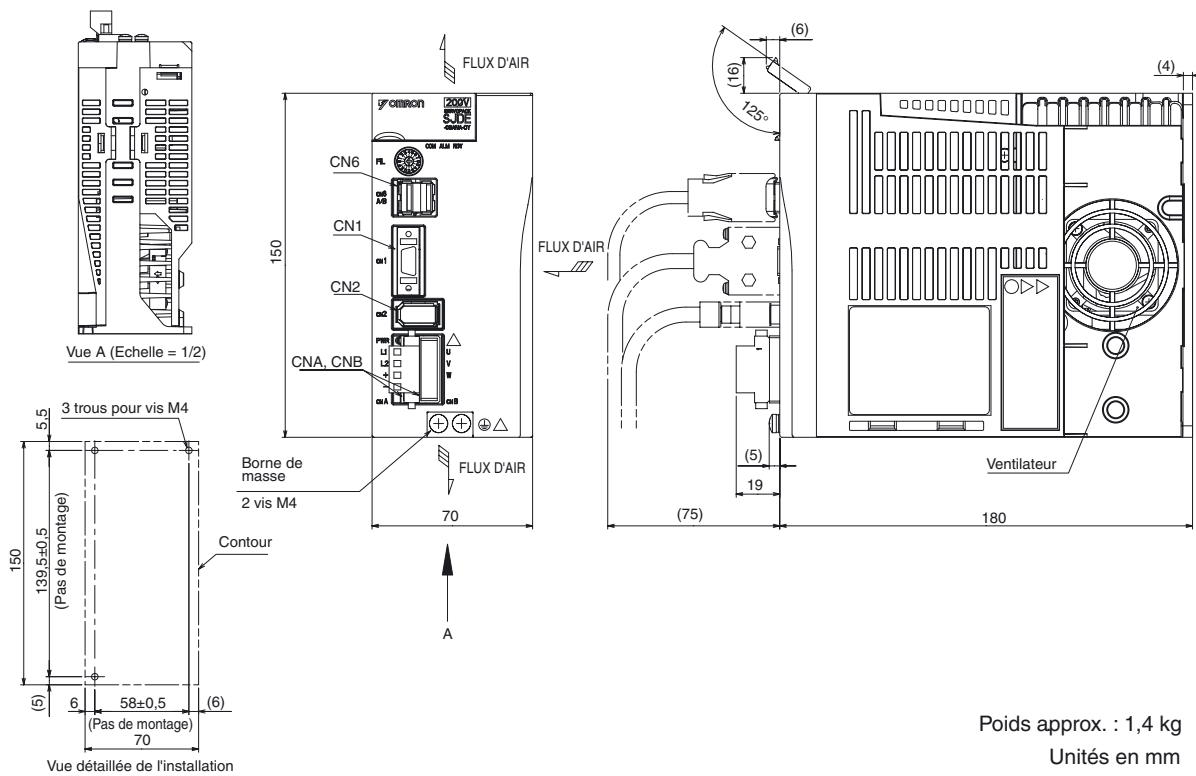
Dimensions

Servodrivers Junma MECHATROLINK-II

SJDE-01, 02, 04ANA-OY (200 V, 100 à 400 W)

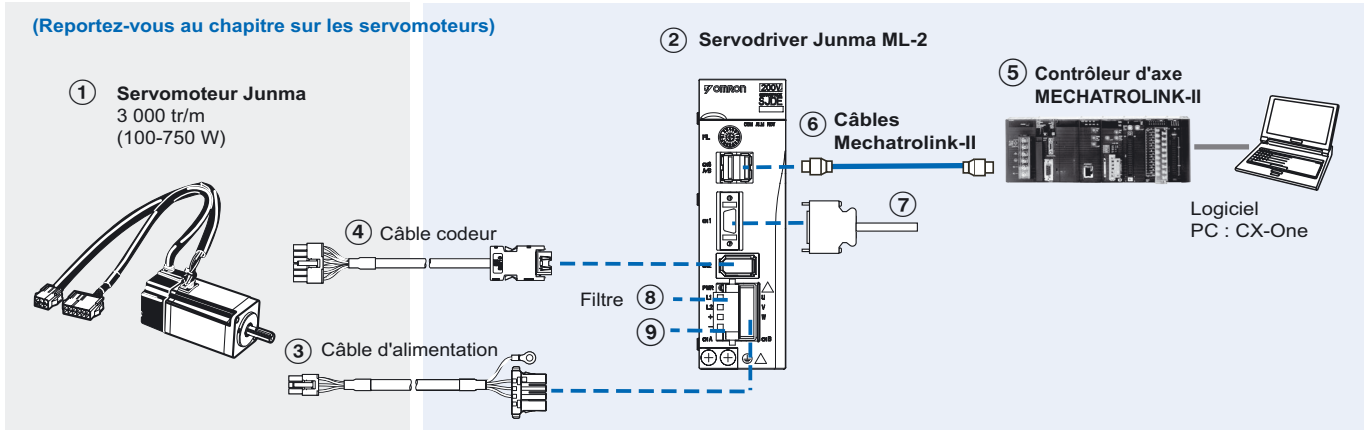


SJDE-08ANA-OY (200 V, 750 W)



Informations pour la commande

Configuration du servodriver Junma MECHATROLINK-II



Servomoteurs et servodriver

Symbole	Caractéristiques				① Modèle de servomoteur	② Modèle de servodriver	
	Tension	Codeur et conception		Couple nominal			Capacité
① ②	200 Vc.a. monophasé	Codeur incrémental analogique	Sans frein	0,318 Nm	100 W	SJME-01AMB41-OY	SJDE-01ANA-OY
				0,637 Nm	200 W	SJME-02AMB41-OY	SJDE-02ANA-OY
			Arbre droit avec clavette	1,27 Nm	400 W	SJME-04AMB41-OY	SJDE-04ANA-OY
				2,39 Nm	750 W	SJME-08AMB41-OY	SJDE-08ANA-OY
		Avec frein	0,318 Nm	100 W	SJME-01AMB4C-OY	SJDE-01ANA-OY	
			0,637 Nm	200 W	SJME-02AMB4C-OY	SJDE-02ANA-OY	
			1,27 Nm	400 W	SJME-04AMB4C-OY	SJDE-04ANA-OY	
			2,39 Nm	750 W	SJME-08AMB4C-OY	SJDE-08ANA-OY	

Câbles d'alimentation et de codeur

Remarque : ③④ Reportez-vous à la section Servomoteur Junma pour la sélection des connecteurs et câbles de moteur

Contrôleurs d'axe MECHATROLINK-II

Symbole	Nom	Modèle
⑤	Carte de contrôle de position pour API CJ1	CJ1W-NCF71
	Carte de contrôle de position pour API CS1	CS1W-NCF71
	Contrôleur d'axe autonome Trajexia, 16 axes	TJ1-MC16
	Contrôleur d'axe autonome Trajexia, 4 axes	TJ1-MC04

Filtres

Symbole	Servodriver applicable	Courant nominal	Courant de fuite	Tension nominale	Modèle de filtre
⑧	SJDE-01ANA-OY	5A	1,7 mA	250 Vc.a. monophasé	R7A-FIZN105-BE
	SJDE-02ANA-OY				
	SJDE-04ANA-OY				
	SJDE-08ANA-OY	9A	1,7 mA		R7A-FIZN109-BE

Câbles MECHATROLINK-II

Symbole	Caractéristiques	Modèle	
⑥	Résistance de terminaison MECHATROLINK-II	JEPMC-W6022	
	Câbles MECHATROLINK-II	0,5 m	JEPMC-W6003-A5
		1 m	JEPMC-W6003-01
		3 m	JEPMC-W6003-03
		5 m	JEPMC-W6003-05
		10 m	JEPMC-W6003-10
		20 m	JEPMC-W6003-20
	30 m	JEPMC-W6003-30	

Modèle d'unité régénératrice (option)

Symbole	Caractéristiques	Modèle (Omron)	Modèle (Yaskawa)
⑨	Unité régénératrice externe (en option)	R88A-RG08UA	JUSP-RG08D

Câbles pour E/S (pour CN1)

Symbole	Nom	Modèles compatibles	Modèle	
⑦	Câble de contrôle	Câble pour signaux ES du servodriver	1 m	R7A-CPZ001S Ou JZSP-CHI003-01
			2 m	R7A-CPZ002S Ou JZSP-CHI003-02
			3 m	JZSP-CHI003-03

Connecteurs

Caractéristiques techniques	Modèle (Omron)	Modèle (Yaskawa)
Connecteur d'E/S de contrôle (pour CN1)	R7A-CNA01R	JZSP-CHI9-1
Connecteur d'alimentation d'entrée (pour CNB) (Inclus dans l'emballage)	R7A-CNZ01P	JZSP-CHG9-1

Logiciel pour PC

Caractéristiques	Modèle
Utilitaire de configuration et de surveillance via ML2 (CX-Drive version 1.3 ou supérieure)	CX-DRIVE
Suite logicielle Omron complète incluant CX-Drive (CX-One 2.0 ou supérieure)	CX-ONE

TOUTES LES DIMENSIONS INDIQUEES SONT EN MILLIMETRES.  
Pour convertir les millimètres en pouces, multipliez par 0,03937. Pour convertir les grammes en onces, multipliez par 0,03527.