

SJDE-□APA-OY

Servodriver Junma Pulse

Une nouvelle conception de drivers Gain de place et gain 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
- Sans aucun paramétrage, tout simplement prêt à l'emploi
- Résolution de position de 10 000 pas / tour

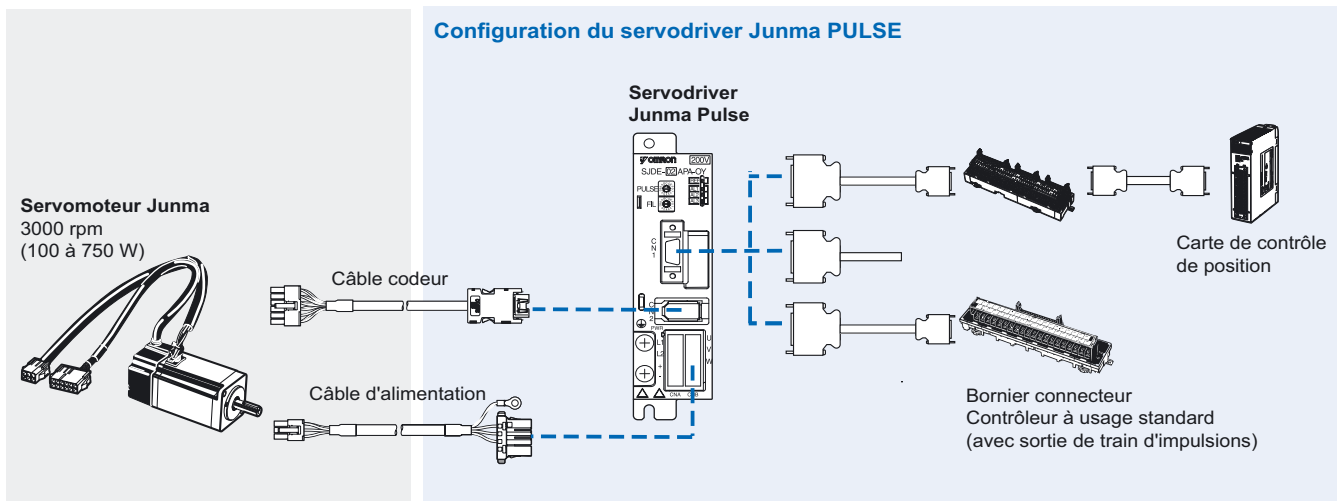
Puissances

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



Systèmes Servo c.a.

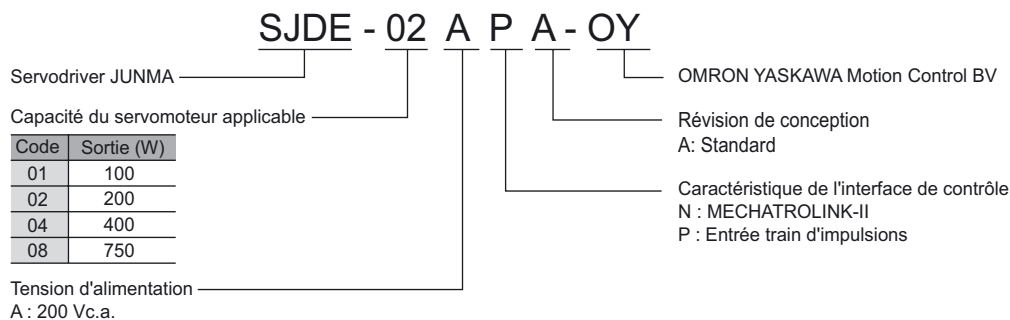
Configuration système



Combinaison servomoteur / servodriver

Servomoteur Junma				Servodriver Junma		
	Tension	Couple nominal	Capacité	Modèle sans frein	Modèle avec frein	Contrôle par impulsions
SJME- (3000 tr/min) 	200 V	0,318 Nm	100 W	SJME-01AMB41-OY	SJME-01AMB4C-OY	SJDE-01APA-OY
		0,637 Nm	200 W	SJME-02AMB41-OY	SJME-02AMB4C-OY	SJDE-02APA-OY
		1,27 Nm	400 W	SJME-04AMB41-OY	SJME-04AMB4C-OY	SJDE-04APA-OY
		2,39 Nm	750 W	SJME-08AMB41-OY	SJME-08AMB4C-OY	SJDE-08APA-OY

Désignation du type de servodriver



Caractéristiques techniques des servodriviers

Servodriviers Junma à impulsions

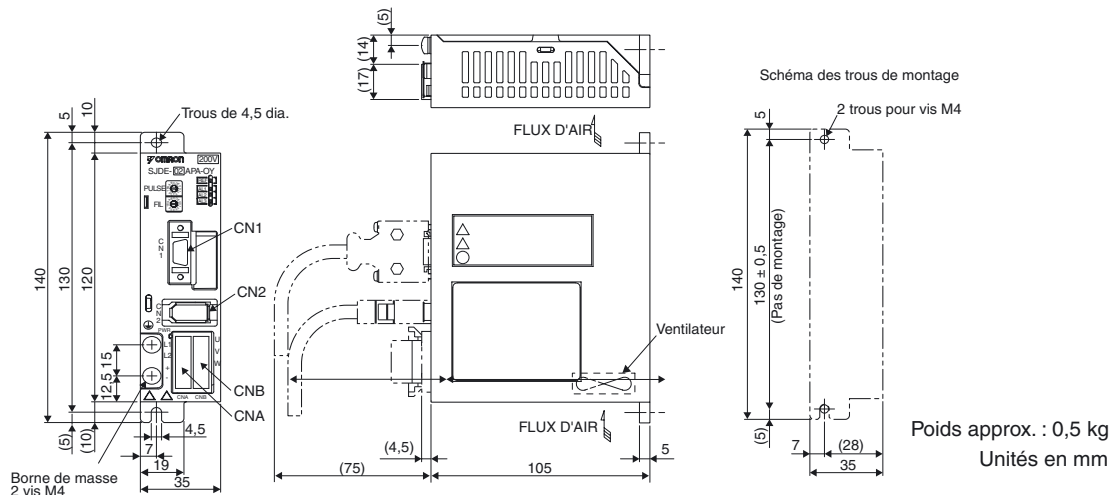
Type de servodriver	SJDE-□	01APA-OY	02APA-OY	04APA-OY	08APA-OY
Servomoteur applicable	SJME-□	01A□	02A□	04A□	08A□
Puissance moteur max. applicable	W	100	200	400	750
Courant de sortie continu	Arms	0,84	1,1	2,0	3,7
Courant de sortie max	Arms	2,5	3,3	6,0	11,1
Alimentation d'entrée (Circuit principal et circuit 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		Codeur incrémental analogique (10 000 pas par révolution)			
Inertie de charge autorisée*1	kg·m ²	0,6 × 10 ⁻⁴	3,0 × 10 ⁻⁴	5,0 × 10 ⁻⁴	10,0 × 10 ⁻⁴
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 ² (0,5 G) / 19,6 m/s ² (2 G)			
Configuration		Monté sur base			
Mode de refroidissement		Refroidissement forcé (ventilateur intégré)			
Poids approx.	kg	0,5			1,0
Fonctions intégrées	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)			
	Affichage LED	5 (PWE, REF, AL1, AL2, AL3)			
	Filtre de référence	Sélectionnez l'un des huit niveaux avec l'interrupteur FIL			
	Protection	Erreurs de vitesse, surcharge, erreurs de codeur, erreurs de tension, surintensités, désactivation du ventilateur de refroidissement intégré, erreurs système			
Signaux E/S	Signal d'entrée pour référence Type d'impulsion et résolution d'impulsion désignés avec interrupteur PULSE.	Type d'impulsion	Sélectionnez un des signaux suivants : 1. Sens antihoraire + Sens horaire 2. Signe + Train d'impulsions 3. Sens antihoraire + Sens horaire (inversion de logique) 4. Signe + Train d'impulsions (inversion de logique)		
		Résolution d'impulsion	Sélectionnez un des signaux suivants : 1. 1000 impulsions/tour (collecteur ouvert/driver de ligne) 75 kpps max. 2. 2500 impulsions/tour (collecteur ouvert/driver de ligne) 187.5 kpps max. 3. 5000 impulsions/tour (Driver de ligne) 375 kpps max. 4. 10000 impulsions/tour (Driver de ligne) 750 kpps max.		
	Signal d'entrée d'effacement	Efface l'erreur de positionnement lorsqu'il passe ON			
	Signal d'entrée Servo ON	Passe le servomoteur ON ou OFF			
	Signal de sortie d'alarme	OFF si une alarme se produit. (Remarque : OFF pendant 2 s lorsque l'alimentation passe ON)			
	Signal de sortie de frein	Signal externe de contrôle des freins. ON pour relâcher le frein			
	Signal de sortie de positionnement terminé	ON si la position actuelle correspond à la position de référence ±10 impulsions. Signal externe pour contrôler les freins.			
Signal de sortie d'origine	ON si le moteur est à la position d'origine. (Largeur : 1/500 tour) (Remarque : Utilisez le front d'impulsion qui fait passer le signal de OFF à ON.)				

Remarque : *1. Valeur sans unité de régénération externe

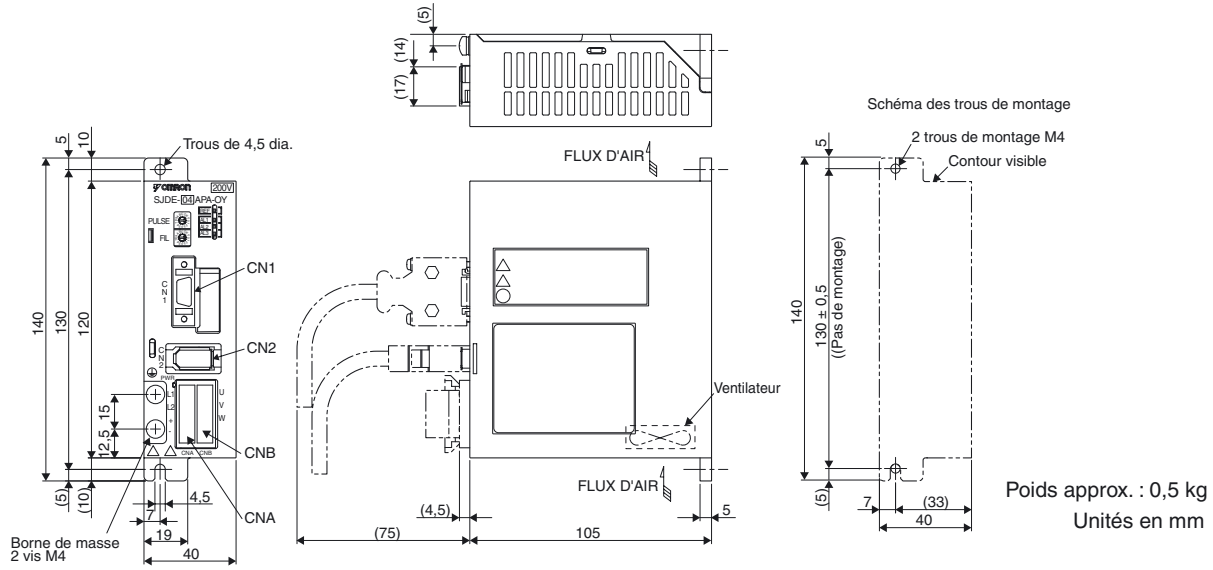
Dimensions

Servodriviers Junma à contrôle par impulsions

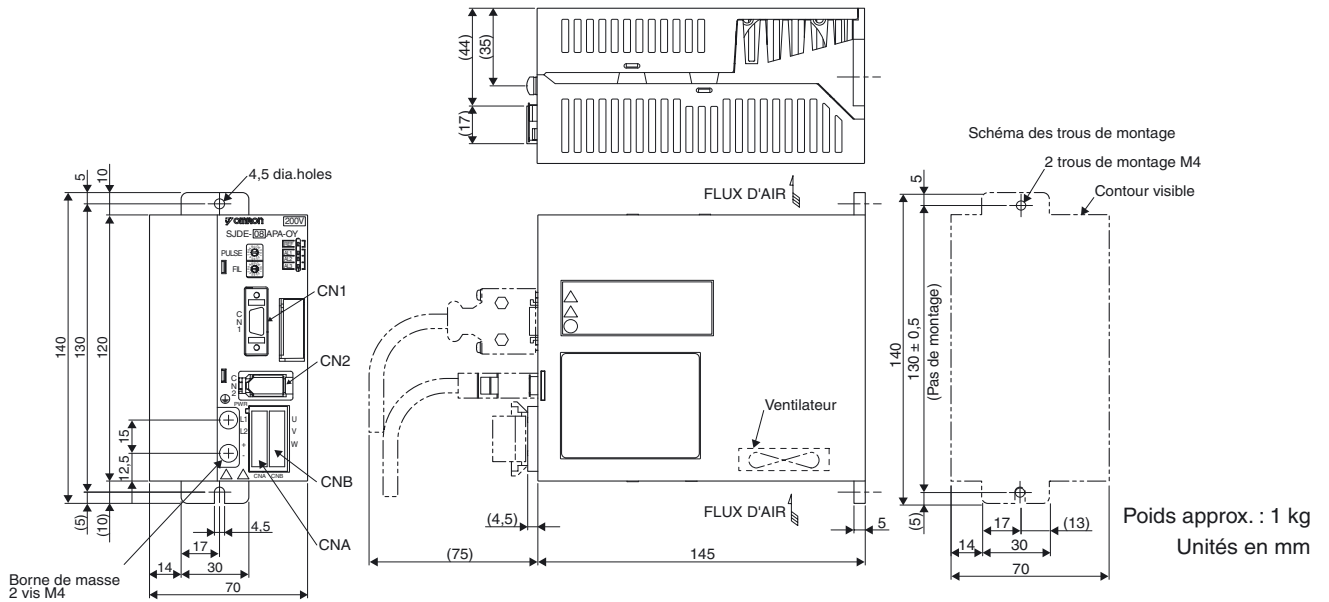
SJDE-01, 02APA-OY (200V, 100 to 200W)



SJDE-04APA-OY (200 V, 400 W)

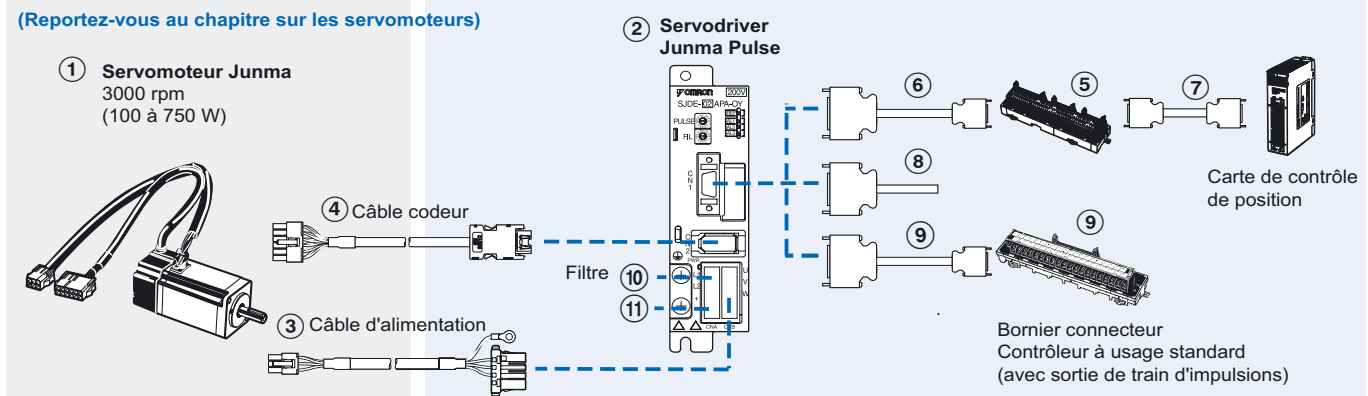


SJDE-08APA-OY (200 V, 800 W)



Informations pour la commande

Configuration du servodriver Junma Pulse



Servomoteurs et servodrivers

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

Câbles de contrôle (pour CN1)

Symbole	Nom	Modèles compatibles	Modèle		
⑤	Bornier pour servo	Cartes : CS1W-NC113/133, CJ1W-NC113/133, C200HW-NC113	XW2B-20J6-1B (1 axe)		
		Cartes : CS1W-NC213/233/413/433, CJ1W-NC213/233/413/433, C200HW-NC213/413	XW2B-40J6-2B (2 axes)		
		Cartes : CQM1H-PLB21 et CQM1-CPU43-V1	XW2B-20J6-3B (1 axe)		
		Utilisez avec CJ1M-CPU21/22/23	XW2B-20J6-8A (1 axe) XW2B-40J6-9A (2 axes)		
⑥	Câble vers servodriver	Pour le bornier pour servo XW2B-□□J6-□□B, XW2B-20J6-8A, XW2B-40J6-9A	1 m XW2Z-100J-B17		
			2 m XW2Z-200J-B17		
⑦	Câble vers carte de contrôle de position	CQM1H-PLB21 et CQM1-CPU43-V1	0,5 m XW2Z-050J-A3 1 m XW2Z-100J-A3		
		CS1W-NC113 et C200HW-NC113	0,5 m XW2Z-050J-A8 1 m XW2Z-100J-A8		
		CS1W-NC213/413 et C200HW-NC213/413	0,5 m XW2Z-050J-A9 1 m XW2Z-100J-A9		
		CS1W-NC133	0,5 m XW2Z-050J-A12 1 m XW2Z-100J-A12		
		CS1W-NC233/433	0,5 m XW2Z-050J-A13 1 m XW2Z-100J-A13		
		CJ1W-NC113	0,5 m XW2Z-050J-A16 1 m XW2Z-100J-A16		
		CJ1W-NC213/413	0,5 m XW2Z-050J-A17 1 m XW2Z-100J-A17		
		CJ1W-NC133	0,5 m XW2Z-050J-A20 1 m XW2Z-100J-A20		
		CS1W-NC233/433	0,5 m XW2Z-050J-A21 1 m XW2Z-100J-A21		
		CJ1M-CPU21/22/23	0,5 m XW2Z-050J-A26 1 m XW2Z-100J-A26		
		⑧	Câble de contrôle	Pour contrôleurs standard	1 m R7A-CPZ001S ou JZSP-CHI003-01
					2 m R7A-CPZ002S ou JZSP-CHI003-02
					3 m JZSP-CHI003-03
		⑨	Câble du bornier de connecteur	Pour contrôleurs à utilisation standard	1 m XW2Z-100J-B19
					2 m XW2Z-200J-B19
			Bornier connecteur		XW2B-20G5

Filtres

Symbole	Servodriver applicable	Courant nominal	Courant de fuite	Tension nominale	Modèle de filtre
⑩	SJDE-01APA-OY SJDE-02APA-OY SJDE-04APA-OY	5A	1,7 mA	250 Vc.a. monophasé	R7A-FIZP105-BE
	SJDE-08APA-OY	9A	1,7 mA		R7A-FIZP109-BE

Modèle d'unité régénératrice (option)

Symbole	Caractéristiques	Modèle (Omron)	Modèle (Yaskawa)
⑪	Unité régénératrice externe (en option)	R88A-RG08UA	JUSP-RG08D

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

Câbles d'alimentation et de codeur

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

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.