

SGDH-□, SGM□H-□

Série Sigma-II

La gamme de servo idéale pour le contrôle d'axes. Réponse rapide, vitesse élevée et grande précision.

- Autoréglage en ligne avec 10 niveaux de rigidité
- Couple maximal : 300% du couple nominal
- Reconnaissance automatique du moteur
- Contrôle analogique de vitesse et de couple
- Commande de train d'impulsions pour le positionnement
- Cartes optionnelles pour plus de flexibilité et de connectivité réseau
- Oscilloscope disponible via le logiciel SigmaWin
- Logiciel Windows de configuration et de mise en service

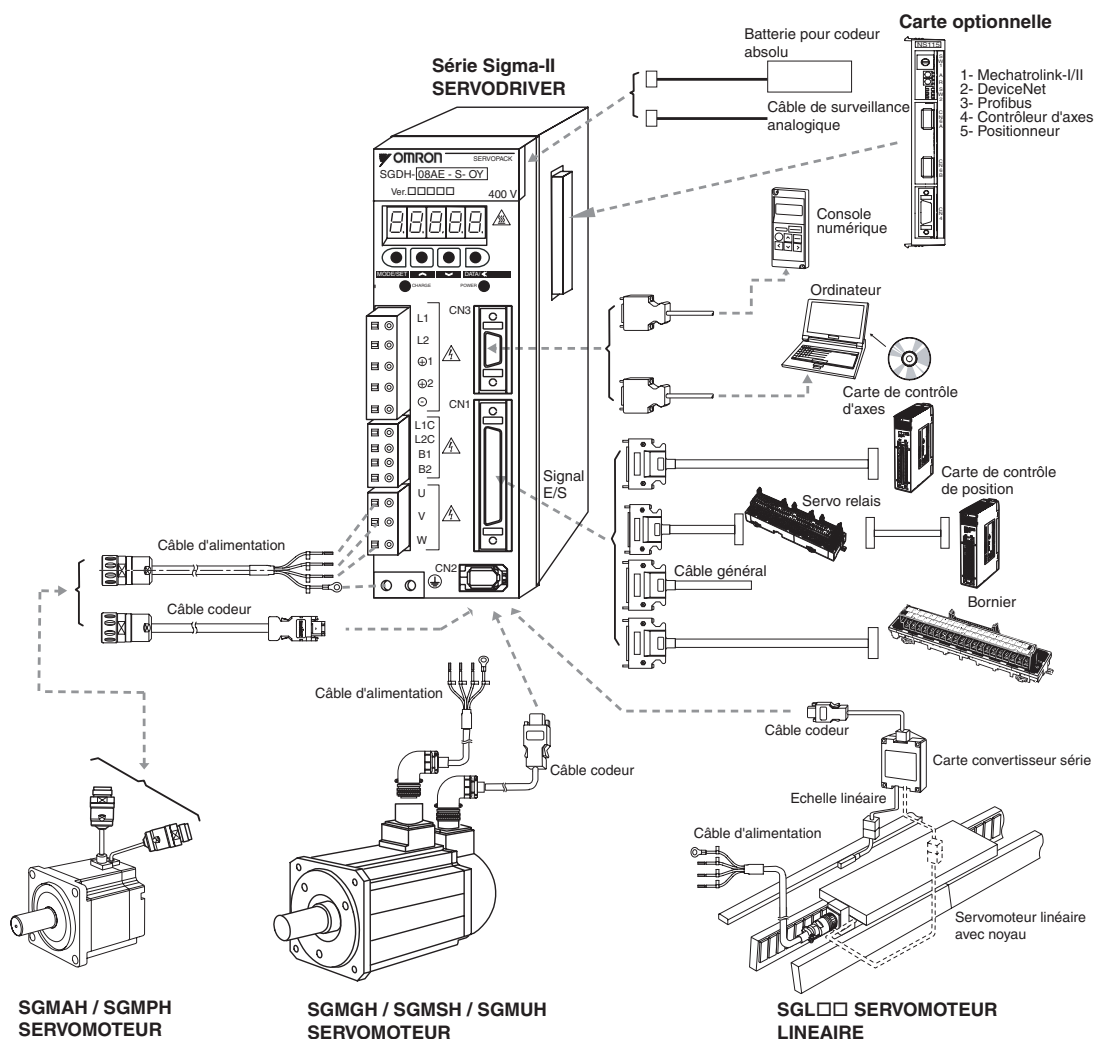


Servomoteurs

Valeurs nominales

- 230 Vc.a. monophasé 30 W à 1,5 kW (4,77 Nm)
- 230 Vc.a. triphasé 450 W à 15 kW (95,4 Nm)









Configuration système



Combinaison servomoteur / servodriver

Σ - II



Servomoteur				Servodriver	
	Tension	Couple nominal	Capacité	230 V (monophasé)	400 V (triphasé)
SGM AH (3 000 min ⁻¹) 	230 V	0,0955 Nm	30 W	SGDH-A3AE-OY	-
		0,159 Nm	50 W	SGDH-A5AE-OY	-
		0,318 Nm	100 W	SGDH-01AE-OY	-
		0,637 Nm	200 W	SGDH-02AE-OY	-
		1,27 Nm	400 W	SGDH-04AE-OY	-
		2,39 Nm	750 W	SGDH-08AE - S- OY	-
400 V	0,955 Nm	300 W	-	SGDH-05DE-OY	
	2,07 Nm	650 W	-	SGDH-10DE-OY	
SGM PH (3 000 min ⁻¹) 	230 V	0,318 Nm	100 W	SGDH-01AE-OY	-
		0,637 Nm	200 W	SGDH-02AE-OY	-
		1,27 Nm	400 W	SGDH-04AE-OY	-
		2,39 Nm	750 W	SGDH-08AE - S- OY	-
		4,77 Nm	1500 W	SGDH-15AE-S-OY	-
		400 V	0,637 Nm	200 W	-
1,27 Nm	400 W		-	SGDH-05DE-OY	
2,39 Nm	750 W		-	SGDH-10DE-OY	
4,77 Nm	1 500 W		-	SGDH-15DE-OY	
SGM GH (1 500 min ⁻¹) 	400 V	2,84 Nm	0,45 kW	-	SGDH-05DE-OY
		5,39 Nm	0,85 kW	-	SGDH-10DE-OY
		8,34 Nm	1,3 kW	-	SGDH-15DE-OY
		11,5 Nm	1,8 kW	-	SGDH-20DE-OY
		18,6 Nm	2,9 kW	-	SGDH-30DE-OY
		28,4 Nm	4,4 kW	-	SGDH-50DE-OY
		35,0 Nm	5,5 kW	-	SGDH-60DE-OY
		48,0 Nm	7,5 kW	-	SGDH-75DE-OY
		70,0 Nm	11 kW	-	SGDH-1A DE-OY
95,4 Nm	15 kW	-	SGDH-1E DE-OY		
SGM SH (3 000 min ⁻¹) 	400 V	3,18 Nm	1,0 kW	-	SGDH-10DE-OY
		4,90 Nm	1,5 kW	-	SGDH-15DE-OY
		6,36 Nm	2,0 kW	-	SGDH-20DE-OY
		9,80 Nm	3,0 kW	-	SGDH-30DE-OY
		12,6 Nm	4,0 kW	-	SGDH-50DE-OY
SGM UH (6 000 min ⁻¹) 	400 V	15,8 Nm	5,0 kW	-	SGDH-50DE-OY
		1,59 Nm	1,0 kW	-	SGDH-10DE-OY
		2,45 Nm	1,5 kW	-	SGDH-15DE-OY
		4,9 Nm	3,0 kW	-	SGDH-30DE-OY
6,3 Nm	4,0 kW	-	SGDH-50DE-OY		
SGLGW Moteurs linéaires 	230 V	Reportez-vous au chapitre sur les moteurs linéaires pour plus d'informations			
SGLFW Moteurs linéaires 	230 V, 400 V	Reportez-vous au chapitre sur les moteurs linéaires pour plus d'informations			
SGLTW Moteurs linéaires 	400 V	Reportez-vous au chapitre sur les moteurs linéaires pour plus d'informations			

Désignation des types

Servomoteur

SGMAH - 01 A 1 A 6 S D - OY

Type de servomoteur Sigma-II

- SGMAH : type à puissance nominale très élevée
- SGMPH : type cube
- SGMGH : type pour alimentation grande vitesse
- SGMSH : type à puissance nominale très élevée
- SGMUH : type grande vitesse

Capacité (kW)

Code	SGMAH 3000 min ⁻¹	SGMPH 3000 min ⁻¹	SGMGH 1500 min ⁻¹	SGMSH 3000 min ⁻¹	SGMUH 6000 min ⁻¹
A3	0,03				
A5	0,05				
01	0,1	0,1			
02	0,2	0,2			
03	0,3				
04	0,4	0,4			
05			0,45		
06					
07	0,65				
08	0,75	0,75			
09			0,85		
10				1,0	1,0
12					
13			1,3		
15		1,5		1,5	1,5
20			1,8	2,0	
22					
30			2,9	3,0	3,0
32					
40				4,0	4,0
44			4,4		
50				5,0	
55			5,5		
60					
75			7,5		
1A			11		
1E			15		

Tension

- A : 230 V
- D : 400 V

Spécifications des connecteurs

Vide	Pas d'option
D	Connecteur Hypertac (SGMAH,SGMPH)

Spécifications d'étanchéité et du frein

Code	Description
1	Pas de frein, pas d'étanchéité huile/poussière
S	Etanche à l'huile
B	90 V Brake
C	Frein 24 V
P	Etanche à l'huile + frein 90 Vc.c.
E	Etanche à l'huile + frein 24 Vc.c.
F	Joint antipoussière
G	Joint antipoussière + frein 90 Vc.c.
H	Joint antipoussière + frein 24 Vc.c.

Spécifications d'extrémité d'arbre

Code	Extrémité d'arbre	Type				
		SGMAH	SGMPH	SGMGH	SGMSH	SGMUH
2	Direct, pas de clavette	○	○	○	○	
4	Direct, clavette	○	○			
6	Direct, clavette, fileté	●	●	●	●	●
8	Direct, fileté	○	○			

● : Standard ○ : Option

Procédure de conception :

- A : Standard
- E : SGMPH (IP67)
- F : SGMAH (préparé pour un montage étanche à l'huile)

Spécifications du codeur série

Code	Codeur	Type				
		SGMAH	SGMPH	SGMGH	SGMSH	SGMUH
1	16 bits absolu	○	○			
2	17 bits absolu			○	○	
A	13 bits incrémental	●	●			
B	16 bits incrémental	○	○			
C	17 bits incrémental			○	○	○

● : Standard ○ : Option

Servodriver

SGDH - 04 A E - S - OY

Servodriver Sigma-II

Capacité

A3	30 W	15	1,5 kW
A5	50 W	20	2,0 kW
01	100 W	30	3,0 kW
02	200 W	50	5,0 kW
04	400 W	60	6,0 kW
05	500 W	75	7,5 kW
08	750 W	1A	11 kW
10	1,0 kW	1E	15 kW

Phase

Vide	Description
	Triphasé (0,5 à 15 kW) Monophasé (30 à 400 W)
S	Monophasé (750 W/1,5 kW)

Model

E : Vitesse, Couple, Position

Tension Source

- A : 230 V
- D : 400 V

Caractéristiques techniques du servomoteur

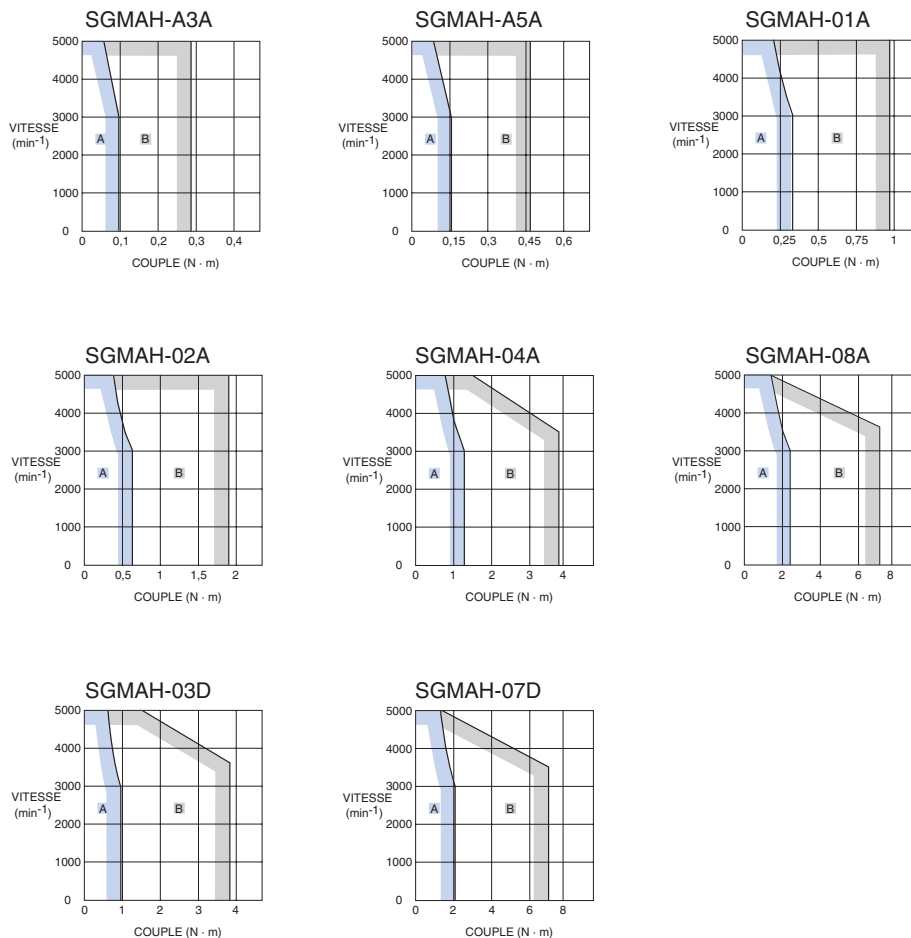
Type SGMAH, 230 V/400 V

Valeurs nominales et caractéristiques techniques

Tension appliquée		230 V						400 V	
Servomoteur SGMAH-□		A3A□	A5A□	01A□	02A□	04A□	08A□	03D□	07D□
Sortie nominale	W	30	50	100	200	400	750	300	650
Couple nominal	N·m	0,096	0,159	0,318	0,637	1,27	2,39	0,955	2,07
Couple pic instantané	N·m	0,286	0,477	0,955	1,91	3,82	7,16	3,82	7,16
Courant nominal	A (rms)	0,44	0,64	0,91	2,1	2,8	4,4	1,3	2,2
Courant max. instantané	A (rms)	1,3	2,0	2,8	6,5	8,5	13,4	5,1	7,7
Vitesse nominale	min ⁻¹	3000							
Vitesse max.	min ⁻¹	5000							
Constante de couple	N·m/A (rms)	0,238	0,268	0,378	0,327	0,498	0,590	0,837	1,02
Moment d'inertie du rotor (JM)	kg·m ² ·x10 ⁻⁴	0,017	0,022	0,036	0,106	0,173	0,672	0,173	0,672
Moment d'inertie de charge admissible (JL)	Multiple de (JM)	30				20			
Taux de puissance nominale	kW/s	5,49	11,5	27,8	38,2	93,7	84,8	52,9	63,8
Accélération angulaire nominale	rad/s ²	57500	72300	87400	60100	73600	35500	55300	30800
Codeur applicable	Standard	Codeur incrémental (13 bits : 2048P/R)							
	Option	Codeur incrémental/absolu (16 bits : 16384P/R)							
Moment d'inertie du frein de maintien J	kg·m ² ·x10 ⁻⁴	0,0085			0,058		0,14	0,058	0,14
Caractéristiques de base	Temps nominal	Continu							
	Classe d'isolation	Classe B							
	Température ambiante	0 à +40° C							
	Humidité ambiante	20 à 80% (sans condensation)							
	Classe de vibration	15µm ou moins							
	Boîtier	Auto refroidissement entièrement isolé, IP55 (à l'exclusion de l'ouverture de l'arbre)							
	Résistance aux vibrations	Accélération des vibrations de 49 m/s ²							
	Montage	Montage avec bride							

Caractéristiques couple-vitesse

(A : Zone de fonctionnement continu B : Zone de fonctionnement intermittent)



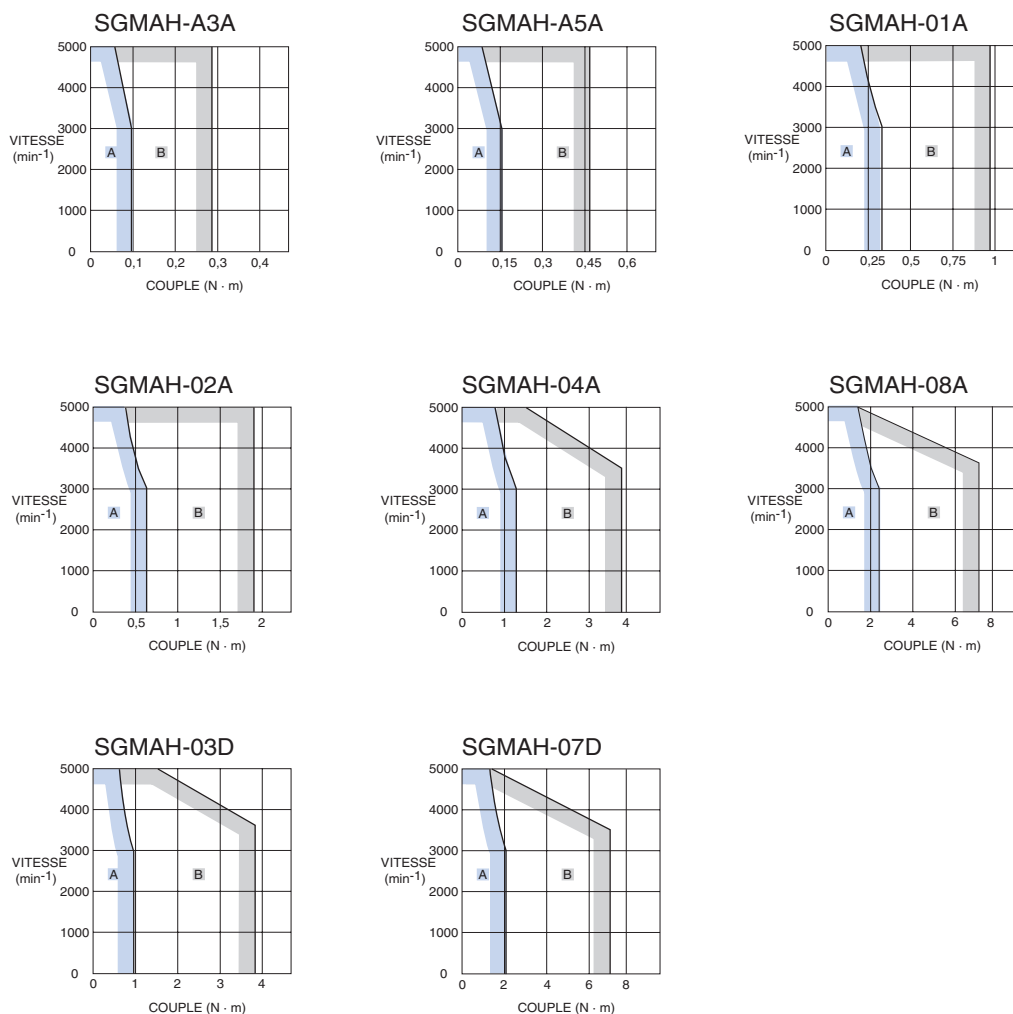
Type SGMPH, 230 V / 400 V

Valeurs nominales et caractéristiques techniques

Tension appliquée		230 V					400 V			
Servomoteurs SGMPH-□		01A□	02A□	04A□	08A□	15A□	02D□	04D□	08D□	15D□
Sortie nominale	W	100	200	400	750	1500	200	400	750	1500
Couple nominal	N·m	0,318	0,637	1,27	2,39	4,77	0,637	1,27	2,39	4,77
Couple pic instantané	N·m	0,955	1,91	3,82	7,16	14,3	1,91	3,82	7,16	14,3
Courant nominal	A (rms)	0,89	2,0	2,6	4,1	7,5	1,4	1,4	2,6	4,5
Courant max. instantané	A (rms)	2,8	6,0	8,0	13,9	23,0	4,6	4,4	7,8	13,7
Vitesse nominale	min ⁻¹	3000								
Vitesse max.	min ⁻¹	5000								
Constante de couple	N·m/A (rms)	0,392	0,349	0,535	0,641	0,687	0,481	0,963	0,994	1,14
Moment d'inertie du rotor (JM)	kg·m ² ·x10 ⁻⁴	0,0491	0,193	0,331	2,10	4,02	0,193	0,331	2,10	4,02
Moment d'inertie de charge admissible (JL)	Multiple de (JM)	25	15	7	5		15	7	5	
Taux de puissance nominale	kW/s	20,6	21,0	49,0	27,1	56,7	21,0	49,0	27,1	56,7
Accélération angulaire nominale	rad/s ²	64 800	33 000	38 500	11 400	11 900	33 000	38 500	11 400	11 900
Codeur applicable	Standard	Codeur incrémental (13 bits : 2048P/R)								
	Option	Codeur incrémental/absolu (16 bits : 16384P/R)								
Moment d'inertie du frein de maintien J	kg·m ² ·x10 ⁻⁴	0,029	0,109		0,875		0,109		0,875	
Caractéristiques de base	Temps nominal	Continu								
	Classe d'isolation	Classe B								
	Température ambiante	0 à +40 °C								
	Humidité ambiante	20 à 80% (sans condensation)								
	Classe de vibration	15 µm ou moins								
	Boîtier	Auto refroidissement entièrement isolé, IP55 (à l'exclusion de l'ouverture de l'arbre)								
	Résistance aux vibrations	Accélération des vibrations de 49 m/s ²								
Montage	Montage avec bride									

Caractéristiques de couple-vitesse

(A : Zone de fonctionnement continu B : Zone de fonctionnement intermittent)



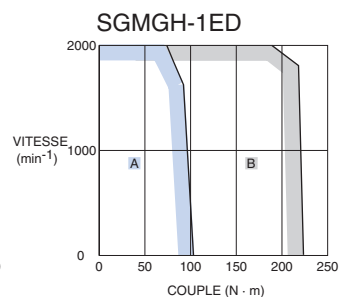
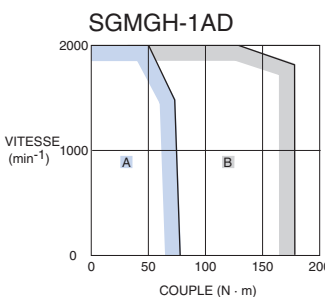
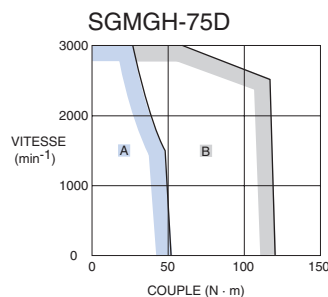
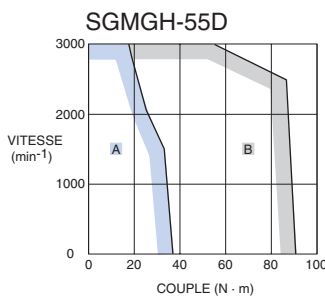
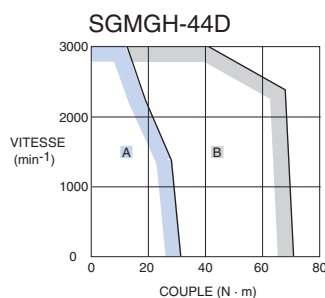
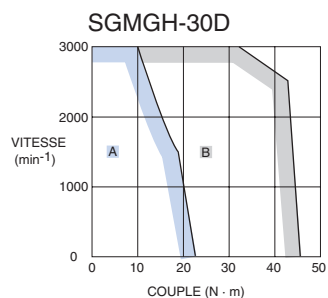
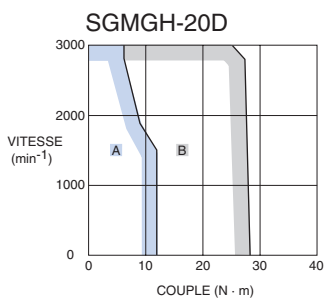
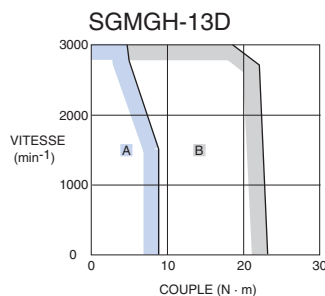
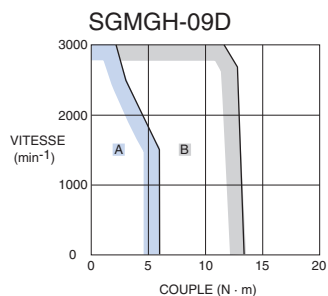
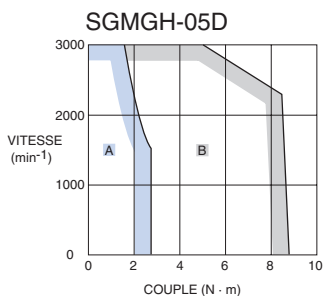
Type SGMGH, 400 V

Valeurs nominales et caractéristiques techniques

Tension appliquée		400 V									
Servomoteurs SGMGH-□		05D□	09D□	13D□	20D□	30D□	44D□	55D□	75D□	1AD□	1ED□
Sortie nominale	kW	0,45	0,85	1,3	1,8	2,9	4,4	5,5	7,5	11	15
Couple nominal	N·m	2,84	5,39	8,34	11,5	18,6	28,4	35,0	48,0	70,0	95,4
Couple pic instantané	N·m	8,92	13,8	23,3	28,7	45,1	71,1	90,7	123	175	221
Courant nominal	A (rms)	1,9	3,5	5,4	8,4	11,9	16,5	20,8	25,4	28,1	37,2
Courant max. instantané	A (rms)	5,5	8,5	14	20	28	40,5	55	65	70	85
Vitesse nominale	min ⁻¹	1500									
Vitesse max.	min ⁻¹	3000								2000	
Constante de couple	N·m/A (rms)	1,64	1,65	1,68	1,46	1,66	1,82	1,74	2,0	2,56	2,64
Moment d'inertie du rotor (JM)	kg·m ² ·10 ⁻⁴	7,24	13,9	20,5	31,7	46,0	67,5	89,0	125	281	315
Moment d'inertie de charge admissible (JL)	Multiple de (JM)	5									
Taux de puissance nominale	kW/s	11,2	20,9	33,8	41,5	75,3	120	137	184	174	289
Accélération angulaire nominale	rad/s ²	3930	3880	4060	3620	4050	4210	3930	3850	2490	3030
Codeur applicable	Standard	Codeur incrémental (17 bits : 16384P/R)									
	Option	Codeur absolu (17 bits : 16384P/R)									
Moment d'inertie du frein de maintien J	kg·m ² ·10 ⁻⁴	2,10				8,50				18,8	37,5
Caractéristiques de base	Temps nominal	Continu									
	Classe d'isolation	Classe F									
	Température ambiante	0 à +40 °C									
	Humidité ambiante	20 à 80% (sans condensation)									
	Classe de vibration	15 µm ou moins									
	Boîtier	Auto refroidissement entièrement isolé, IP67 (à l'exclusion de l'ouverture de l'arbre)									
	Résistance aux vibrations	Accélération des vibrations de 24,5 m/s ²									
Montage	Montage avec bride										

Caractéristiques couple-vitesse

(**A** : Zone de fonctionnement continu **B** : Zone de fonctionnement intermittent)



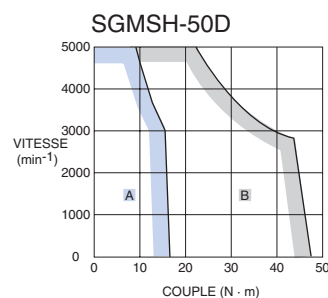
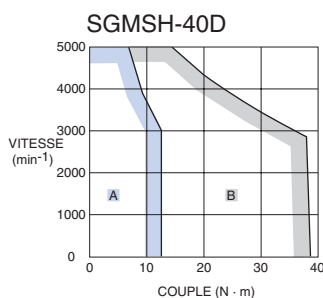
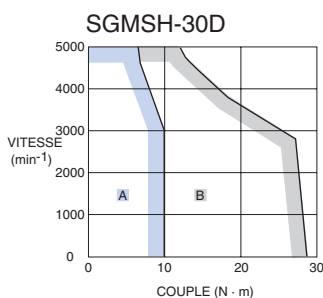
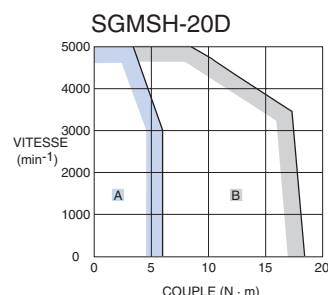
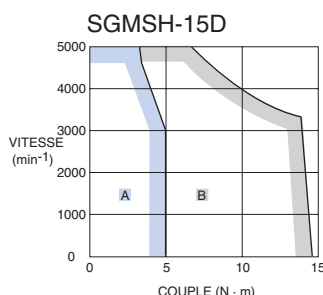
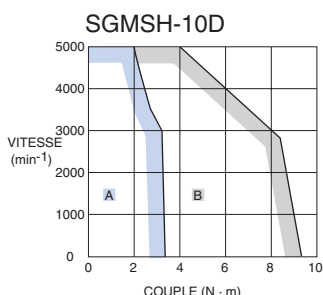
Type SGMSH, 400 V

Valeurs nominales et caractéristiques techniques

Tension appliquée		400 V					
Servomoteurs SGMSH-□		10D□	15D□	20D□	30D□	40D□	50D□
Sortie nominale	kW	1,0	1,5	2,0	3,0	4,0	5,0
Couple nominal	N·m	3,18	4,9	6,36	9,8	12,6	15,8
Couple pic instantané	N·m	9,54	14,7	19,1	29,4	37,8	47,6
Courant nominal	A (rms)	2,8	4,7	6,2	8,9	12,5	13,8
Courant max. instantané	A (rms)	8,5	14	19,5	28	38	42
Vitesse nominale	min ⁻¹	3000					
Vitesse max.	min ⁻¹	5000					
Constante de couple	N·m/A (rms)	1,27	1,15	1,12	1,19	1,07	1,24
Moment d'inertie du rotor (JM)	kg·m ² ·x10 ⁻⁴	1,74	2,47	3,19	7,0	9,60	12,3
Moment d'inertie de charge admissible (JL)	Multiple de (JM)	5					
Taux de puissance nominale	kW/s	57,9	97,2	127	137	166	202
Accélération angulaire nominale	rad/s ²	18 250	19 840	19 970	14 000	13 160	12 780
Codeur applicable	Standard	Codeur incrémental (17 bits : 16384P/R)					
	Option	Codeur absolu (17 bits : 16384P/R)					
Moment d'inertie du frein de maintien J	kg·m ² ·x10 ⁻⁴	0,325				2,10	
Caractéristiques de base	Temps nominal	Continu					
	Classe d'isolation	Classe F					
	Température ambiante	0 à +40 °C					
	Humidité ambiante	20 à 80% (sans condensation)					
	Classe de vibration	15 µm ou moins					
	Boîtier	Auto refroidissement entièrement isolé, IP67 (à l'exclusion de l'ouverture de l'arbre)					
	Résistance aux vibrations	Accélération des vibrations de 24,5 m/s ²					
Montage	Montage avec bride						

Caractéristiques couple-vitesse

(A : Zone de fonctionnement continu B : Zone de fonctionnement intermittent)



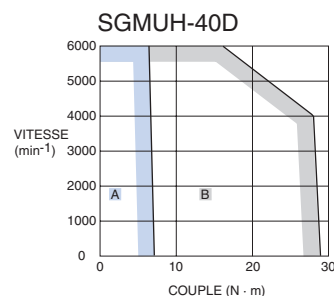
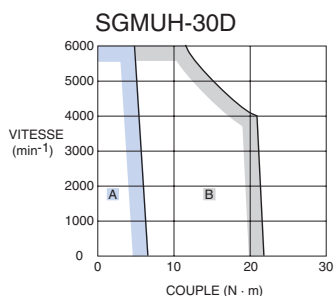
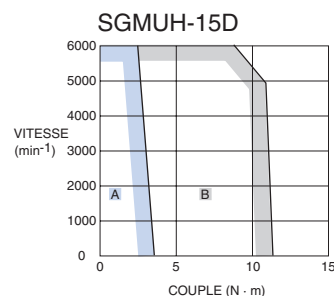
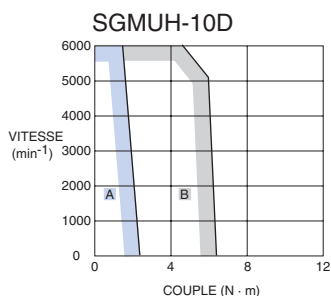
Type SGMUH, 400 V

Valeurs nominales et caractéristiques techniques

Tension appliquée		400 V			
Servomoteurs SGMUH-□		10D□	15D□	30D□	40D□
Sortie nominale	kW	1,0	1,5	3,0	4,0
Couple nominal	N·m	1,59	2,45	4,9	6,3
Couple pic instantané	N·m	6,5	11	21,5	29
Courant nominal	A (rms)	2,7	4,1	8,1	9,6
Courant max. instantané	A (rms)	8,5	14	28	38,5
Vitesse nominale	min ⁻¹	6000			
Vitesse max.	min ⁻¹	6000			
Constante de couple	N·m/A (rms)	0,81	0,83	0,81	0,80
Moment d'inertie du rotor (JM)	kg·m ² ×10 ⁻⁴	1,74	2,47	7,0	9,6
Moment d'inertie de charge admissible (JL)	Multiple de (JM)	5			
Taux de puissance nominale	kW/s	14,5	24,3	34,3	41,3
Accélération angulaire nominale	rad/s ²	9130	9910	7000	6550
Codeur applicable	Standard	Codeur incrémental (17 bits : 16384P/R)			
	Option	-			
Moment d'inertie du frein de maintien J	kg·m ² ×10 ⁻⁴	0,25		2,10	
Caractéristiques de base	Temps nominal	Continu			
	Classe d'isolation	Classe F			
	Température ambiante	0 à +40 °C			
	Humidité ambiante	20 à 80% (sans condensation)			
	Classe de vibration	15 µm ou moins			
	Boîtier	Auto refroidissement entièrement isolé, IP67 (à l'exclusion de l'ouverture de l'arbre)			
	Résistance aux vibrations	Accélération des vibrations de 24,5 m/s ²			
	Montage	Montage avec bride			

Caractéristiques couple-vitesse

(A : Zone de fonctionnement continu B : Zone de fonctionnement intermittent)



Caractéristiques techniques des servodrivers

Monophasé, 230 V

Servodrivers		SGDH-□	A3AE-OY	A5AE-OY	01AE-OY	02AE-OY	04AE-OY	08AE-S-OY	15AE-S-OY		
applicable		SGMAH-□	A3A□	A5A□	01A□	02A□	04A□	08A□	-		
Servomoteur		SGMPH-□	-	-	01A□	02A□	04A□	08A□	15A□		
Caractéristiques de base	Capacité moteur applicable max.	W	30	50	100	200	400	750	1500		
	Courant de sortie continu	Arms	0,44	0,64	0,91	2,1	2,8	5,7	11,6		
	Courant de sortie maxi.	Arms	1,3	2,0	2,8	6,5	8,5	13,9	28		
	Alimentation d'entrée	Circuit principal	Pour monophasé, 200 à 230 Vc.a. + 10 à -15%						220 à 230 Vc.a.		
	Alimentation	Circuit de contrôle	Pour monophasé, 200 à 230 Vc.a. + 10 à -15%						+10 à -15% (50/60 Hz)		
	Méthode de contrôle		Redressement pleine onde monophasé / IGBT / MLI / méthode de courant à onde sinusoïdale								
	Retour		Codeur série (valeur incrémentale/absolue)								
	Conditions	Température d'utilisation/stockage		0 à +55 °C / -20 à 85 °C							
		Humidité d'utilisation/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 / 19,6 m/s ²								
Configuration		Monté sur base									
Poids approx.	kg		0,8				1,1	1,7	3,8		

Triphasé 400 V

Servodrivers		SGDH-□	05DE-OY	10DE-OY	15DE-OY	20DE-OY	30DE-OY	50DE-OY	60DE-OY	75DE-OY	1ADE-OY	1EDE-OY	
applicable		SGMGH-□	05D□	09D□	13D□	20D□	30D□	44D□	55D□	75D□	1AD□	1ED□	
Servomoteur		SGMSH-□	-	10D□	15D□	20D□	30D□	40D□/50D□	-	-	-	-	
		SGMUH-□	-	10D□	15D□	-	30D□	40D□	-	-	-	-	
Caractéristiques de base	Capacité moteur applicable max.	kW	0,45	1,0	1,5	2,0	3,0	5,0	6,0	7,5	11	15	
	Courant de sortie continu	Arms	1,9	3,5	5,4	8,4	11,9	16,5	20,8	25,4	28,1	37,2	
	Courant de sortie maxi.	Arms	5,5	8,5	14	20	28	40,5	55	65	70	85	
	Alimentation	Circuit principal	Pour triphasé, 380 à 480 Vc.a. + 10 à -15% (50/60 Hz)										
	Alimentation	Circuit de contrôle	24 Vc.c. + 15%										
	Méthode de contrôle		Redressement pleine onde triphasé / IGBT / MLI / méthode de courant à onde sinusoïdale										
	Retour		Codeur série (valeur incrémentale/absolue)										
	Conditions	Température d'utilisation/stockage		0 à +55 °C / -20 à 85 °C									
		Humidité d'utilisation/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 / 19,6 m/s ²										
Configuration		Monté sur base											
Poids approx.	kg		2,8			3,8			5,5		15	22	

Caractéristiques techniques générales

Mode de contrôle vitesse/couple	Performance		
	Plage de contrôle de vitesse		1:5000
Variance de vitesse	Variance de charge		Pendant une charge de 0 à 100% ±0,01% max. (à la vitesse nominale)
	Variance de tension		Tension nominale ±10%:0% (à la vitesse nominale)
	Variance de température		25 ±25 °C: ±0,1% max. (à la vitesse nominale)
Caractéristiques de fréquence		400 Hz (à J _L = J _M)	
Précision du contrôle de couple (reproductibilité)		±2%	
Paramètres de temps de démarrage progressif		0 à 10 s. (réglage possible pour accélération, décélération.)	
Mode de contrôle vitesse	Signal d'entrée	Tension de référence	±6 Vc.c. (rotation de moteur avant si référence positive) à la vitesse nominale : réglage à la livraison Plage de réglage variable : ±2 à ±10 Vc.c. à la vitesse nominale/ tension d'entrée max. : ±12 V
		Impédance d'entrée	Env. 14 kΩ
		Constante de temps du circuit	-
Mode de contrôle couple	Signal d'entrée	Tension de référence	±3 Vc.c. (rotation avant si référence positive) à la vitesse nominale : réglage à la livraison Plage de réglage variable : ±1 à ±10 Vc.c. à la référence de couple nominal
		Impédance d'entrée	Env. 14 kΩ
		Constante de temps de circuit	Environ 47 μs
Mode de contrôle de position	Performance	Paramètre de pente	0 à 450 min ⁻¹ (résolution de réglage : 1 min ⁻¹)
		Compensation d'alimentation avant :	0 à 100% (résolution de réglage : 1%)
		Paramètre de largeur positionnement terminé	0 à 250 unités de commande (résolution de réglage : 1 unité de commande)
		Impulsion de commande	Type d'impulsion d'entrée : Train d'impulsion signe +, déplacement de phase 90° impulsion biphasée (phase A + phase B) ou train d'impulsion Anti-horaire/Horaire Forme d'impulsion d'entrée : Driver de ligne (niveau +5 V), collecteur ouvert (niveau +5 V ou +12) Fréquence d'impulsion d'entrée : 0 à 500 Kpps (200 Kpps max. au collecteur ouvert)
Signal de contrôle		Signal Effacer (l'impulsion d'entrée est la même que l'impulsion de référence)	

Signaux d'E/S	Sortie de signal de position		Phase A, phase B, phase C, (phase S) : sortie de driver de ligne La phase S est à utiliser avec un codeur absolu uniquement.
	Signal d'entrée de séquence		Servo ON, contrôle P (ou commutation du mode de contrôle, blocage zéro, annulation d'impulsion de commande), marche avant/inversée interdite, réinitialisation alarme, limite de courant avant/inverse (ou commutation de vitesse interne)
	Signal de sortie de séquence		Alarme servo, codes d'alarme (sortie 3 bits) : la borne de sortie CN1 est fixée Il est possible de sortir trois types de signaux, parmi lesquels : positionnement terminé (accord de vitesse), rotation moteur, servo prêt, limite de courant, limite de vitesse, relâchement de frein, avertissement, près et signal d'impulsion point zéro
Fonctions intégrées	Communications	Interface	Console numérique (type portatif), port RS-422 pour PC, etc. (ports RS-232C dans certaines conditions)
		Communications 1:N	N peut être valoir jusqu'à 14 en cas d'utilisation d'un port RS-422A
		Paramètre d'adresse d'axe	Défini par le paramètre utilisateur
		Fonctions	Affichage de l'état, affichage de surveillance des constantes utilisateur, affichage de suivi des alarmes, opérations JOG /autoréglage et fonctions graphiques pour signal de commande vitesse/couple, etc.
	Fonction d'autoréglage		Le gain de la boucle de vitesse (de position) et la constante intégrale de temps peuvent être réglés automatiquement.
	Frein dynamique (DB)		Fonctionne pendant les coupures d'alimentation principale, alarme servo, servo OFF ou dépassement
	Traitement régénératif		Résistance régénérative montée en externe (option)
	Fonction de prévention de dépassement (OT)		Arrêt DB, arrêt par décélération ou arrêt par inertie pendant le fonctionnement en mode P-OT, N-OT
	Fonction de diviseur de codeur		Division optionnelle possible
	Réducteur électronique		0,01 < A/B < 100
	Fonction de réglage de la vitesse interne		3 vitesses peuvent être définies en interne
	Fonction de protection		Surintensité, surtension, tension insuffisante, surcharge, erreur de capteur du circuit principal, surchauffe du radiateur, perte de phase d'alimentation, dépassement, survitesse, erreur de codeur, emballement, erreur UC, erreur de paramètre, etc.
	Fonctions de surveillance analogique pour la supervision		Intègre des connecteurs de surveillance analogique pour la surveillance des signaux de référence de vitesse et de couple, etc.
	Fonctions d'affichage		CHARGE, POWER, 5 LED 7 segments (fonction de console numérique intégrée)
Autres		Recherche du zéro, fonction de reconnaissance du moteur automatique, et borne de connexion pour bobine de réactance c.c. pour la fonction de suppression d'harmoniques d'alimentation haute fréquence (exception : 6 à 15 kW)	

Caractéristiques E/S

Signaux d'E/S (CN1) - Signaux d'entrée

N° Broche	Nom du signal	Fonction					
40	Commun	/S-ON Servo ON : active le servomoteur lorsque le bloc porte du variateur est relâché.					
41	/P-CON	Fonction sélectionnée par paramètre.					
		Référence de contrôle proportionnel	Commute la boucle de contrôle de vitesse de PI (proportionnel / intégral) à P (proportionnel) quand sur ON.				
		Référence de direction	Avec la vitesse définie en interne sélectionnée : commute la direction de rotation.				
		Commutation du mode de contrôle	<table border="0"> <tr> <td>Position ↔ vitesse</td> <td rowspan="3">} Autorise la commutation du mode de contrôle</td> </tr> <tr> <td>Position ↔ couple</td> </tr> <tr> <td>Couple ↔ vitesse</td> </tr> </table>	Position ↔ vitesse	} Autorise la commutation du mode de contrôle	Position ↔ couple	Couple ↔ vitesse
Position ↔ vitesse		} Autorise la commutation du mode de contrôle					
Position ↔ couple							
Couple ↔ vitesse							
	Référence de blocage zéro	Contrôle de vitesse avec fonction de blocage zéro : Vitesse de référence zéro quand ON.					
	Bloc d'impulsions de référence	Contrôle de position avec arrêt d'impulsion de référence : arrête l'entrée d'impulsions de référence quand ON.					
42	P-OT	Marche avant interdite					
43	N-OT	Marche inversée interdite					
45	/P-CL	Fonction sélectionnée par paramètre.					
46	/N-CL	Limite de couple externe avant ON	Fonction de limite de courant activée quand ON.				
		Limite de couple externe inverse ON					
		Commutation de vitesse interne	Avec la vitesse définie en interne sélectionnée : commute les réglages de vitesse interne.				
44	/ALM-RST	Réinitialisation d'alarme : libère l'état d'alarme du servo.					
47	+24 VIN	Entrée d'alimentation de contrôle pour signaux de séquence : l'utilisateur doit fournir une alimentation +24 V obligatoire. Plage de variation de tension admissible : 11 à 25 V					
4 (2)	SEN	Signal de demande de données d'origine en cas d'utilisation d'un codeur absolu.					
21	BAT (+)	Broche de connexion pour la batterie de secours du codeur absolu.					
22	BAT (-)	Ne pas connecter quand une batterie est raccordée au contrôleur hôte.					
5 (6)	Vitesse	V-REF	Entrée de vitesse de la référence de vitesse : ±2 à ±10 V/vitesse nominale du moteur (le gain d'entrée peut être modifié à l'aide d'un paramètre.)				
9 (10)	Couple	T-REF	entrée de référence de couple : ±1 à ±10 V/couple nominal du moteur (le gain d'entrée peut être modifié à l'aide d'un paramètre.)				
7	Position	PULS	Le mode d'entrée est défini à partir des impulsions suivantes. Chaîne d'impulsion signe + Impulsion anti-horaire/horaire Impulsion biphasée (différentiel de phase 90°)				
8		/PULS					
11		SIGN					
12		/SIGN					
15	CLR	Entrée d'effacement d'impulsion erreur de positionnement : efface l'impulsion d'erreur de positionnement pendant le contrôle de position.					
14	/CLR						
3	PL1 PL2 PL3	PL1	Une alimentation de rappel +12 V est fournie quand des signaux de référence PULS, SIGN et CLR sont des sorties collecteur ouvert (l'alimentation +12 V est intégrée au SERVOPACK).				
13		PL2					
18		PL3					

Note : 1. Les numéros de broche entre parenthèses () indiquent les terres des signaux.

- Les fonctions affectées à /S-ON, /P-CON. Les signaux d'entrée P-OT, N-OT, /ALM-RST, /P-CL et /N-CL peuvent être modifiés à l'aide des paramètres.
- La plage d'entrée de tension pour les références de couple est un maximum de ± 12 V.

Signaux d'E/S (CN1) - Signaux de sortie

N° Broche	Nom du signal	Fonction	
31 32	Commun	ALM+ ALM-	Alarme Servo : passe à OFF en cas de détection d'erreur.
27 28		/TGON+ /TGON-	Détection pendant la rotation du servomoteur : détection lors de la rotation du servomoteur à une vitesse supérieure au réglage de vitesse du moteur. La vitesse de détection peut être définie à l'aide des paramètres.
29 30		/S-RDY+ /S-RDY-	Servo prêt : ON s'il n'y a pas d'alarme de servo lorsque l'alimentation de contrôle/circuit principal passe à ON.
33 (1) 34		PAO /PAO	Signal de phase A
35 36		PBO /PBO	Signal de phase B
19 20		PCO /PCO	Signal de phase C
48 49		PSO /PSO	Signal de phase S
37 38 39 (1)		ALO1 ALO2 ALO3	Sortie de codes d'alarme : sort des codes d'alarme 3 bits. Collecteur ouvert : 30 V et 20 mA maximum
Coque		FG	Connecté à la terre si le câble blindé du câble de signaux E/S est raccordé à la coque du connecteur.
25 26		Vitesse	/V-CMP+ /V-CMP-
25 26	Position	/COIN+ /COIN-	Positionnement terminé (sortie en Mode de contrôle de position) : passe à ON quand le nombre d'impulsions d'erreurs de positionnement atteint la valeur définie. Ce paramètre est le nombre d'impulsions d'erreurs de positionnement en unités de référence (unités d'impulsions d'entrée définies par le réducteur électronique).
-	Réservé	/CLT /VLT /BK /WARN /NEAR	Bornes réservées Les fonctions affectées à /TGON, /S-RDY et /V-CMP (/COIN) peuvent être modifiées à l'aide des paramètres. Les signaux /CLT, /VLT, /BK, /WARN et /NEAR peuvent aussi être modifiés.
16 17 23 24 50	-	-	Bornes non utilisées Ne connectez pas de relais à ces bornes.

- Note :**
- Les numéros de broche entre parenthèses () indiquent les terres des signaux.
 - Les fonctions affectées à /TGON, /S-RDY et /V-CMP (/COIN) peuvent être modifiées à l'aide des paramètres. Les signaux /CLT, /VLT, /BK, /WARN et /NEAR peuvent aussi être modifiés.

Caractéristiques des bornes

Symbole	Nom	Fonction
L1, L2 ou L1, L2, L3	Borne d'entrée c.a. du circuit principal	Bornes d'entrée c.a. pour le circuit principal
U	Borne de connexion du servomoteur	Rouge
V		Blanc
W		Bleu
L1C, L2C	Borne d'entrée de l'alimentation de contrôle	Bornes d'entrée d'alimentation c.c. pour le circuit de contrôle.
⊕	Terre	Connecteur terre. Terre à un maximum de 100 Ω (classe 3)
B1, B2 ou B1, B2, B3	Borne de sortie c.c. du circuit principal	5 kW ou moins : connectez une résistance régénérative externe si l'énergie régénérative est élevée. 5,5 kW : il n'y a pas de résistance régénérative interne. Assurez-vous de connecter une unité de résistance régénérative externe.
⊕1, ⊕2	Borne pour bobine de réactance c.c. pour la suppression des ondes harmoniques d'alimentation	Normalement, court-circuiter ⊕1 et ⊕2. Si une mesure doit être prise contre les ondes harmoniques d'alimentation, connectez une résistance c.c. entre ⊕1 et ⊕2.
⊕	Borne de sortie c.c. du circuit principal (positif)	Normalement, non connectée. Cette borne est présente uniquement sur les servodriviers d'une capacité de 6,0 kW ou plus.
⊖	Borne de sortie c.c. du circuit principal (négatif)	Normalement, non connectée.

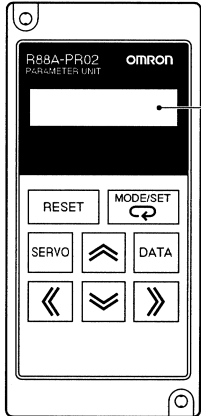
Connecteur de codeur (CN2)

N° Broche	Nom du signal	Fonction
1	E5V	Alimentation du codeur + 5 V
2	E0 V	Terre de l'alimentation du codeur
3	BAT+	Batterie + (utilisée uniquement sur un codeur absolu)
4	BAT-	Batterie - (utilisée uniquement sur un codeur absolu)
5	S+	Entrée du signal série du codeur
6	S-	Entrée du signal série du codeur

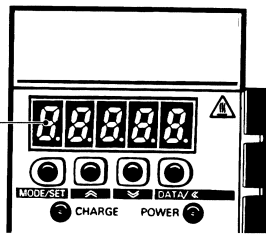
Fonctionnement

Fonctions

Carte de paramètres
 R88A-PR02W



Servodriver
 SGDH-□

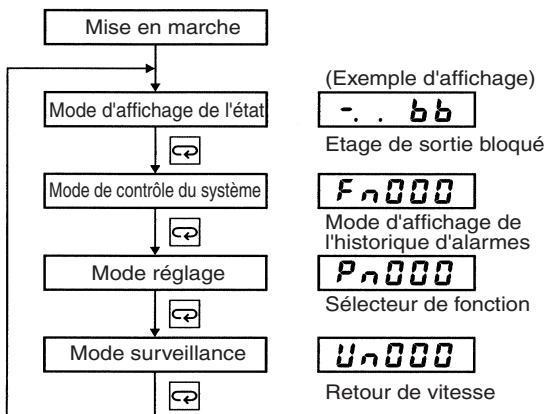


Affichage

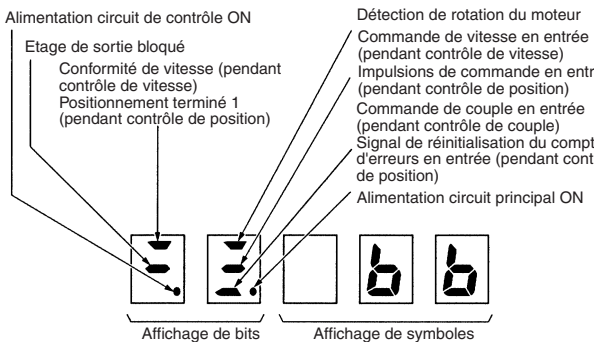
Affiche vitesse du moteur, commandes de vitesse, valeurs de moteur de commande couple, paramètres utilisateur et état du servodriver.

Changement de modes

Pour changer de mode, appuyez sur la touche MODE/SET.



Mode d'affichage de l'état

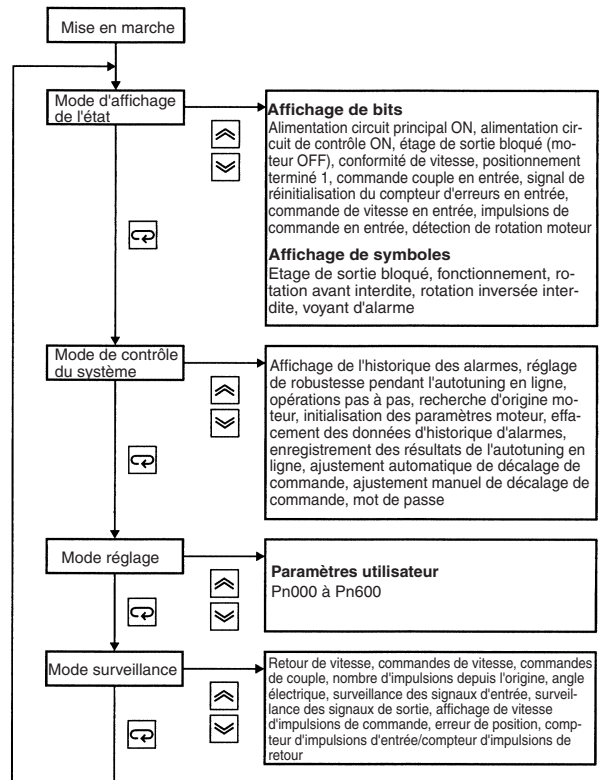


Symbole	Etat
bb	Etage de sortie bloqué (moteur OFF)
run	Fonctionnement
PaE	Rotation avant interdite (dépassement avant)
naE	Rotation inversée interdite (dépassement inverse)
R.02	Affichage d'alarme

Touches

R88A-PR02W	SGDH-□	Fonction
RESET	[Up] + [Down]	Réinitialise une alarme
MODE/SET	MODE/SET	Commute entre le mode d'affichage d'état, le mode de contrôle du système, le mode de paramétrage et le mode de surveillance. Utilisée comme touche de paramétrage de données en mode de paramétrage.
SERVO	MODE/SET	Passe le servo sur ON ou OFF pendant le fonctionnement JOG.
DATA	DATA/←	Commute entre l'affichage des paramètres et l'affichage des données et enregistre des données.
[Up]	[Up]	Incrémente les réglages des paramètres. Utilisée comme touche de démarrage de rotation avant pendant le fonctionnement JOG.
[Down]	[Down]	Décrémente les réglages des paramètres. Utilisée comme code de démarrage de rotation inversée pendant le fonctionnement JOG.
[Left]	[Left]	Sélectionne le chiffre dont le réglage doit être modifié. Il clignote lorsqu'il est sélectionné.
[Right]	DATA/←	

Détails sur les modes



Paramètres

Code du paramètre	Nom	Plage de configuration	Unités	Réglage par défaut	Validation du paramètre	
Pn000	Sélecteurs de fonction de base	-	-	0000	Après redémarrage	
	Digit	Nom de la fonction	Para-mètre	Explication		
	0	Sélection de direction	0	Définit Anti-horaire comme la direction avant		
			1	Définit Horaire comme la direction avant (mode de rotation inverse).		
			2 et 3	Réservé (Ne pas modifier.)		
	1	Sélection de la méthode de contrôle	0	Contrôle de vitesse (référence analogique)		
			1	Contrôle de position (référence train d'impulsions)		
			2	Contrôle de couple (référence analogique)		
			3	Contrôle de vitesse défini sur Interne (référence contact)		
			4	Contrôle de vitesse défini sur Interne (référence contact)<->Contrôle de vitesse (référence analogique)		
			5	Contrôle de vitesse défini sur Interne <->Contrôle de position (référence train d'impulsions)		
			6	Contrôle de vitesse défini sur Interne (référence contact)<->Contrôle de couple (référence analogique)		
			7	Contrôle de position (référence train d'impulsions)<->Contrôle de vitesse (référence analogique)		
			8	Contrôle de position (référence train d'impulsions)<->Contrôle de couple (référence analogique)		
			9	Contrôle de couple (référence analogique)<->Contrôle de vitesse (référence analogique)		
A	Contrôle de vitesse (référence analogique)<->Zero clamp					
B	Contrôle de position (référence train d'impulsions)<->Contrôle de position (Bloquer)					
2	Adresse d'axe	0 à F	Définit l'adresse d'axe du servodriver (fonction prise en charge par le logiciel SigmaWin 100/200).			
3	Sélection de démarrage Type à rotation / Type linéaire	0	Démarré comme type à rotation.			
		1	Démarré comme type linéaire.			
Pn001	Commutateurs d'application de sélection de fonction 1	-	-	0000	Après redémarrage	
	Digit	Nom de la fonction	Para-mètre	Explication		
	0	Mode arrêt alarme ou servo OFF	0	Arrête le moteur en appliquant le frein dynamique (DB)		
			1	Arrête le moteur en appliquant le frein dynamique (DB), puis relâche le frein dynamique.		
			2	Laisse le moteur continuer à tourner par inertie jusqu'à ce qu'il s'arrête sans utilisation du frein dynamique (DB)		
	1	Mode arrêt dépassement (OT)	0	Même paramétrage que Pn001.0 (Arrête le moteur en appliquant le frein dynamique ou par inertie.)		
			1	Règle le couple de Pn406 sur la valeur maximale, décélère le moteur jusqu'à l'arrêt, puis active l'état de verrouillage servo.		
			2	Règle le couple de Pn406 sur la valeur maximale, décélère le moteur jusqu'à l'arrêt, puis active l'état d'inertie.		
	2	Sélection de l'entrée alimentation c.a./c.c.	0	Non applicable à l'entrée alimentation c.c. : entrez l'alimentation c.a. par l'intermédiaire des bornes L1, L2 (et L3)		
			1	Applicable à l'entrée alimentation c.c. : entrez l'alimentation c.c. entre (+1) et (-).		
	3	Sélection de sortie du code avertissement	0	ALO1, ALO2 et ALO3 sortent uniquement des codes d'alarme.		
			1	ALO1, ALO2 et ALO3 sortent à la fois des codes d'alarme et des codes d'avertissement. Lorsque des codes d'avertissement sont sortis, la sortie de signal ALM reste sur ON (état normal).		
	Pn002	Commutateurs d'application de sélection de fonction 2	-	-	0000	Après redémarrage
		Digit	Nom de la fonction	Para-mètre	Explication	
		0	Option de contrôle de vitesse	0	N/A	
1				Utilise T-REF en tant qu'entrée de limite du couple externe		
2				Utilise T-REF en tant qu'entrée de progression du couple externe		
3				Utilise T-REF en tant qu'entrée de limite du couple externe lorsque P-CL et N-CL sont activés		
1		Option de contrôle de couple	0	N/A		
			1	Utilise V-REF comme limite d'entrée de la vitesse externe.		
2		Utilisation de codeur absolu	0	Utilise un codeur absolu en tant que codeur absolu		
			1	Utilise un codeur absolu en tant que codeur incrémental		
3	Réservé (Ne pas modifier)					
Pn003	Commutateurs d'application de sélection de fonction 3	-	-	0002	Après redémarrage	
	Digit	Nom de la fonction	Para-mètre	Explication		
	0	Surveillance analogique 1 Surveillance de la référence de couple	0	Vitesse moteur : 1 V/1000 min ⁻¹		
			1	Référence de vitesse : 1 V/1000 min ⁻¹		
			2	Référence de couple : 1 V/100%		
			3	Erreur de position : 0,05 V/1 unité de référence		
			4	Erreur de position : 0,05 V/100 unités de référence		
			5	Fréquence d'impulsion de référence (convertie en min ⁻¹) : 1 V/1000 min ⁻¹		
			6	Vitesse moteur x 4 : 1 V/250 min ⁻¹		
			7	Vitesse moteur x 8 : 1 V/250 min ⁻¹		
	8 à F	Réservé (Ne pas modifier)				
	1	Surveillance analogique 2 Surveillance de la référence de vitesse	0 à F	Comme pour Surveillance analogique 1 Surveillance de la référence couple		
	2	Réservé (Ne pas modifier)				
	3	Réservé (Ne pas modifier)				

Code du paramètre	Nom	Plage de configuration	Unités	Réglage par défaut	Validation du paramètre
Pn004	Réservé (Ne pas modifier)	-	-	0000	Immédiatement
Pn005	Réservé (Ne pas modifier)	-	-	0000	Immédiatement
Pn100	Gain de boucle de vitesse	1 à 2000 Hz	1 Hz	40 Hz	Immédiatement
Pn101	Constante de temps intégral de la boucle de vitesse	0,15 à 512,00 ms	0,01 ms	20,00 ms	Immédiatement
Pn102	Gain de boucle de vitesse	1 à 2 000 /s	1 /s	40 /s	Immédiatement
Pn103	Ratio du moment d'inertie	0 à 20 000%	1%	0%	Immédiatement
Pn104	Gain 2e boucle de vitesse	1 à 2 000 Hz	1 Hz	40 Hz	Immédiatement
Pn105	Constante de temps intégral 2ème boucle de vitesse	0,15 à 512,00 ms	0,01 ms	20,00 ms	Immédiatement
Pn106	Gain 2ème boucle de position	1 à 2000 /s	1 /s	40 /s	Immédiatement
Pn107	Pente	0 à 450 min ⁻¹	1 min ⁻¹	0 min ⁻¹	Immédiatement
Pn108	Ajout de largeur de pente	0 à 250 unités de référence	Unité de référence	7 unités de référence	Immédiatement
Pn109	Marche avant	0 à 100%	1%	0%	Immédiatement
Pn10A	Constante de temps du filtre marche avant	0,00 à 64,00 ms	0,01 ms	0,00 ms	Immédiatement
Pn10B	Commutateurs d'application relatifs au gain		-	0000	-
	Digit	Nom de la fonction	Paramètre	Explication	Validation du paramètre
	0	Sélection du commutateur de mode	0	Utilise la référence de couple interne comme condition (paramètre de niveau : Pn10C)	Immédiatement
			1	Utilise la référence de vitesse comme condition (paramètre de niveau : Pn10D)	
			2	Utilise l'accélération comme condition (paramètre de niveau : Pn10E)	
			3	Utilise l'impulsion d'erreur de positionnement comme condition (paramètre de niveau : P10F)	
			4	Aucune fonction de commutation de mode disponible	
	1	Mode de contrôle de la boucle de vitesse	0	Contrôle PI	Après redémarrage
			1	Contrôle IP	
			2 et 3	Réservé (Ne pas modifier)	
2	Sélection de commutation de gain automatique	0	Commutation de gain automatique désactivée	Après redémarrage	
		1	Référence de position		
		2	Erreur de position		
		3	Référence de position et erreur de position		
3	Réservé (Ne pas modifier)				
Pn10C	Commutateur de mode Référence de couple	0 à 800%	1%	200%	Immédiatement
Pn10D	Commutateur de mode Référence de vitesse	0 à 10 000 min ⁻¹	1 min ⁻¹	0 min ⁻¹	Immédiatement
Pn10E	Commutateur de mode Accélération	0 à 3 000 min ⁻¹ /s	1 min ⁻¹ /s	0 min ⁻¹ /s	Immédiatement
Pn10F	Commutateur de mode Implusion d'erreur	0 à 10 000 unités de référence	1 unité de référence	0 unité de référence	Immédiatement
Pn110	Commutateurs d'autoréglage en ligne *1		-	0010	-
	Digit	Nom de la fonction	Paramètre	Explication	Validation du paramètre
	0	Méthode d'autoréglage en ligne	0	Effectue le réglage uniquement au début du fonctionnement	Après redémarrage
			1	Effectue toujours le réglage.	
			2	N'effectue aucun réglage automatique.	
	1	Sélection de compensation de retour de vitesse	0	Applicable	Immédiatement
			1	N/A	
	2	Sélection de compensation de frottements	0	Compensation des frottements : Désactivée	Immédiatement
			1	Compensation des frottements : petite	
			2	Compensation des frottements : grande	
3	Réservé (Ne pas modifier)				
Pn111	Compensation de retour de vitesse *2	1 à 500%	1%	100%	Immédiatement
Pn112	Réservé (Ne pas modifier)			100%	
Pn113				1000	
Pn114				200	
Pn115				32	
Pn116				16	
Pn117				100%	
Pn118				100%	
Pn119				50 /s	
Pn11A				1000%	
Pn11B				50 Hz	
Pn11C				70 Hz	
Pn11D				100%	
Pn11E				100%	
Pn11F				0 ms	
Pn120				0 ms	
Pn121	50 Hz				
Pn122	0 Hz				
Pn123	0%				
Pn124	Temporisateur de commutation de gain automatique	1 à 10 000 ms	1 ms	100 ms	Immédiatement
Pn125	Largeur de commutation de gain automatique	1 à 250 unités de référence	1 référence	7 unités de référence	Immédiatement

Code du paramètre	Nom	Plage de configuration	Unités	Réglage par défaut	Validation du paramètre	
Pn200	Commutateurs de sélection de référence du contrôle de position	-	-	0000	Après redémarrage	
	Digit	Nom de la fonction	Para-mètre	Explication		
	0	Forme d'impulsion de référence	0	Impulsion de signe +, logique positive.		
			1	Horaire + anti-horaire, logique positive		
			2	Phase A + Phase B (x 1), logique positive		
			3	Phase A + Phase B (x 2), logique positive		
			4	Phase A + Phase B (x 4), logique positive		
			5	Impulsion de signe +, logique négative		
			6	Horaire + anti-horaire, logique négative		
			7	Phase A + Phase B (x 1), logique négative		
			8	Phase A + Phase B (x 2), logique négative		
	1	Effacement du compteur d'erreurs	0	Réinitialise le compteur d'erreurs lorsque le signal est au niveau H		
			1	Réinitialise le compteur d'erreurs sur le front montant du signal		
			2	Réinitialise le compteur d'erreurs lorsque le signal est au niveau L		
			3	Réinitialise le compteur d'erreurs sur le front descendant du signal		
	2	Opération de réinitialisation	0	Réinitialise le compteur d'erreurs au bloc de base		
1			Ne réinitialise pas le compteur d'erreur (Possibilité de réinitialiser le compteur d'erreur uniquement avec le signal CLR)			
2			Réinitialise le compteur d'erreurs lorsqu'une alarme se déclenche.			
3	Sélection du filtre	0	Filtre d'entrée de référence pour les signaux driver de ligne			
		1	Filtre d'entrée de référence pour les signaux collecteur ouvert			
Pn201	Impulsion de division PG (16 bits ou moins)	16 à 16384 Imp/tour	1 imp/tour	16384 imp/tour	Après redémarrage	
Pn202	Taux de réduction électronique (numérateur)	1 à 65535	-	4	Après redémarrage	
Pn203	Taux de réduction électronique (dénominateur)	1 à 65535	-	1	Après redémarrage	
Pn204	Constante temps d'accél/décél de référence de position	0,00 à 64,00 ms	0,01 ms	0,00 ms	Immédiatement	
Pn205	Paramètre de limite multitours *	0 à 65535 tours	tour	65535 tours	Après redémarrage	
Pn206	Réservé (Ne pas modifier)	-	-	16384 imp/tour	-	
Pn207	Commutateurs de fonction de contrôle de position			0000	Après redémarrage	
	Digit	Nom de la fonction	Para-mètre	Explication		
	0	Sélection de filtre de référence de position	0	Filtre d'accélération/décélération		
			1	Filtre de mouvement moyen		
	1	Option de contrôle de position	0	N/A		
			1	Utilise V-REF comme entrée d'alimentation avant de vitesse		
	2	Sélection de paramètre d'impulsion de division	0	Utilise Pn201 (16 bits ou moins)		
1			Utilise Pn212 (17 bits ou plus)			
3	Réservé (Ne pas modifier)					
Pn208	Temps moyen de mouvement de référence de position	0,00 à 64,00 ms	0,01 ms	0,00 ms	Après redémarrage	
Pn212	Impulsion de division PG (17 bits ou plus)*	16 à 1073741824 Imp/tour	1 imp/tour	2048 imp/tour	Après redémarrage	
Pn217	Multiplication de l'entrée d'impulsion de référence	× 1 to × 99	× 1	× 1	Immédiatement	
Pn218	Sélection de fonction de multiplication d'impulsion de référence	-	-	0000	Après redémarrage	
	Digit	Nom de la fonction	Para-mètre	Explication		
	0	Sélection de fonction de multiplication d'impulsion de référence	0	Désactivé		
			1	Activé		
	1	Réservé (Ne pas modifier)				
2	Réservé (Ne pas modifier)					
3	Réservé (Ne pas modifier)					
Pn300	Gain d'entrée de référence de vitesse	1,50 à 30,00 V/ vitesse nominale	0,01V / vitesse nominale	6,00 V/ vitesse nominale	Immédiatement	
Pn301	Vitesse 1	0 à 10 000 min ⁻¹	1 min ⁻¹	100 min ⁻¹	Immédiatement	
Pn302	Vitesse 2	0 à 10 000 min ⁻¹	1 min ⁻¹	200 min ⁻¹	Immédiatement	
Pn303	Vitesse 3	0 à 10 000 min ⁻¹	1 min ⁻¹	300 min ⁻¹	Immédiatement	
Pn304	Vitesse JOG	0 à 10 000 min ⁻¹	1 min ⁻¹	500 min ⁻¹	Immédiatement	
Pn305	Temps d'accélération du démarrage progressif	0 à 10 000 ms	1 ms	0 ms	Immédiatement	
Pn306	Temps de décélération du démarrage progressif	0 à 10 000 ms	1 ms	0 ms	Immédiatement	
Pn307	Constante de temps du filtre de référence de vitesse	0,00 à 655,35 ms	0,01 ms	0,40 ms	Immédiatement	
Pn308	Constante de temps du filtre de retour de vitesse	0,00 à 655,35 ms	0,01 ms	0,00 ms	Immédiatement	
Pn309	Réservé (Ne pas modifier)	0 - 500 min ⁻¹	1 min ⁻¹	60 min ⁻¹	Immédiatement	
Pn400	Gain d'entrée de référence de couple	1,0 à 10,0 V/couple nominal	0,1 V/ couple nominal	3,0 V/ couple nominal	Immédiatement	
Pn401	Constante de temps du filtre de référence de couple	0,00 à 655,35 ms	0,01 ms	1,00 ms	Immédiatement	
Pn402	Limite de couple avant	0 à 800%	1%	800%	Immédiatement	
Pn403	Limite de couple inverse	0 à 800%	1%	800%	Immédiatement	
Pn404	Limite de couple externe avant	0 à 800%	1%	100%	Immédiatement	
Pn405	Limite de couple externe inverse	0 à 800%	1%	100%	Immédiatement	
Pn406	Couple d'arrêt d'urgence	0 à 800%	1%	800%	Immédiatement	
Pn407	Vitesse limite pendant le contrôle de couple	0 à 10 000 min ⁻¹	1 min ⁻¹	10 000 min ⁻¹	Immédiatement	

Code du paramètre	Nom	Plage de configuration	Unités	Réglage par défaut	Validation du paramètre	
Pn408	Commutateurs de fonction de couple		-	-	0000	Immédiatement
	Digit	Nom de la fonction	Para-mètre	Explication		
	0	Sélection de filtre d'encoches	0	N/A		
	1	Réservé (Ne pas modifier.)	1	Utilise un filtre d'encoches pour la référence de couple		
	2	Sélection de filtre 2ème encoche	0	Désactivé		
		1	Activé			
	3	Réservé (Ne pas modifier.)				
Pn409	Fréquence de filtre d'encoches	50 à 2 000 Hz	1 Hz	2 000 Hz	Immédiatement	
Pn40A	Valeur Q de filtre d'encoches	50 à 400 (0,50 à 4,00)	0.01	70(0.70)	Immédiatement	
Pn40B	Fréquence de filtre 2ème encoche	50 à 2000 Hz	1 Hz	2 000 Hz	Immédiatement	
Pn40C	Valeur Q de filtre 2ème encoche	50 à 400 (0,50 à 4,00)	0.01	70(0.70)	Immédiatement	
Pn500	Largeur de fin de positionnement	0 à 250 unités de référence	1 unités de référence	7 unités de référence	Immédiatement	
Pn501	Niveau de zero clamp	0 à 10 000 min ⁻¹	1 min ⁻¹	10 min ⁻¹	Immédiatement	
Pn502	Niveau de détection de rotation	1 à 10 000 min ⁻¹	1 min ⁻¹	20 min ⁻¹	Immédiatement	
Pn503	Largeur de sortie du signal de coïncidence de vitesse	0 à 100 min ⁻¹	1 min ⁻¹	10 min ⁻¹	Immédiatement	
Pn504	Largeur de signal NEAR	1 à 250 unités de référence	1 unité de référence	7 unités de référence	Immédiatement	
Pn505	Niveau de dépassement	1 à 32 767 unités de référence	256 unités de référence	1 024 unités de référence	Immédiatement	
Pn506	Délai servo OFF - de référence de freinage	1 à 50 (10 à 500 ms)	10 ms	10 ms	Immédiatement	
Pn507	Niveau de vitesse de sortie de référence de freinage	0 à 10 000 min ⁻¹	1 min ⁻¹	100 min ⁻¹	Immédiatement	
Pn508	Temporisation pour la sortie de référence de freinage pendant le fonctionnement du moteur	10 à 100 (100 à 1 000 ms)	10 ms	500 ms	Immédiatement	
Pn509	Délai de maintien provisoire	20 à 1 000 ms	1 ms	20 ms	Immédiatement	
Pn50A	Sélections de signal d'entrée 1		-	-	2100	Après redémarrage
	Digit	Nom de la fonction	Para-mètre	Explication		
	0	Mode d'affectation du signal d'entrée	0	Utilise les bornes de signaux d'entrée de séquence avec affectation standard		
			1	Changes l'affectation du signal d'entrée de séquence pour chaque signal		
	1	Mappage du signal /S-ON Polarité du signal : Normale : Servo ON quand ON Polarité du signal : Inversée : Servo ON quand OFF	0	ON quand les signaux d'entrée CN1-40 sont ON (niveau L).		
			1	ON quand les signaux d'entrée CN1-41 sont ON (niveau L)		
			2	ON quand les signaux d'entrée CN1-42 sont ON (niveau L)		
			3	ON quand les signaux d'entrée CN1-43 sont ON (niveau L)		
			4	ON quand les signaux d'entrée CN1-44 sont ON (niveau L)		
			5	ON quand les signaux d'entrée CN1-45 sont ON (niveau L)		
			6	ON quand les signaux d'entrée CN1-46 sont ON (niveau L)		
			7	Passe le signal à ON		
			8	Passe le signal à OFF		
			9	OFF quand les signaux d'entrée CN1-40 sont OFF (niveau H).		
	A	OFF quand les signaux d'entrée CN1-41 sont OFF (niveau H).				
	B	OFF quand les signaux d'entrée CN1-42 sont OFF (niveau H).				
	C	OFF quand les signaux d'entrée CN1-43 sont OFF (niveau H).				
	D	OFF quand les signaux d'entrée CN1-44 sont OFF (niveau H).				
	E	OFF quand les signaux d'entrée CN1-45 sont OFF (niveau H).				
	F	OFF quand les signaux d'entrée CN1-46 sont OFF (niveau H).				
	2	Mappage du signal /P-CON (contrôle P quand ON (niveau L))	0 à F	Comme pour /S-ON		
	3	Mappage du signal /P-OT (dépassement si OFF (niveau H))	0	Marche avant autorisée quand le signal d'entrée CN1-40 est ON (niveau L)		
			1	Marche avant autorisée quand le signal d'entrée CN1-41 est ON (niveau L)		
			2	Marche avant autorisée quand le signal d'entrée CN1-42 est ON (niveau L)		
			3	Marche avant autorisée quand le signal d'entrée CN1-43 est ON (niveau L)		
			4	Marche avant autorisée quand le signal d'entrée CN1-44 est ON (niveau L)		
			5	Marche avant autorisée quand le signal d'entrée CN1-45 est ON (niveau L)		
			6	Marche avant autorisée quand le signal d'entrée CN1-46 est ON (niveau L)		
			7	Marche avant interdite.		
			8	Marche avant autorisée.		
			9	Marche avant autorisée quand le signal d'entrée CN1-40 est OFF (niveau H)		
			A	Marche avant autorisée quand le signal d'entrée CN1-41 est OFF (niveau H)		
			B	Marche avant autorisée quand le signal d'entrée CN1-42 est OFF (niveau H)		
			C	Marche avant autorisée quand le signal d'entrée CN1-43 est OFF (niveau H)		
			D	Marche avant autorisée quand le signal d'entrée CN1-44 est OFF (niveau H)		
	E	Marche avant autorisée quand le signal d'entrée CN1-45 est OFF (niveau H)				
	F	Marche avant autorisée quand le signal d'entrée CN1-46 est OFF (niveau H)				

Code du paramètre	Nom	Plage de configuration	Unités	Réglage par défaut	Validation du paramètre	
Pn50B	Sélections de signal d'entrée 2		-	-	6543	Après redémarrage
	Digit	Nom de la fonction	Para-mètre	Explication		
	0	Mappage du signal N-OT (dépassement quand OFF (niveau H))	0	Marche inverse autorisée quand le signal d'entrée CN1-40 est ON (niveau L)		
			1	Marche inverse autorisée quand le signal d'entrée CN1-41 est ON (niveau L)		
			2	Marche inverse autorisée quand le signal d'entrée CN1-42 est ON (niveau L)		
			3	Marche inverse autorisée quand le signal d'entrée CN1-43 est ON (niveau L)		
			4	Marche inverse autorisée quand le signal d'entrée CN1-44 est ON (niveau L)		
			5	Marche inverse autorisée quand le signal d'entrée CN1-45 est ON (niveau L)		
			6	Marche inverse autorisée quand le signal d'entrée CN1-46 est ON (niveau L)		
			7	Marche inverse interdite.		
			8	Marche inverse autorisée		
			9	Marche inverse autorisée quand le signal d'entrée CN1-40 est OFF (niveau H)		
	A	Marche inverse autorisée quand le signal d'entrée CN1-41 est OFF (niveau H)				
	B	Marche inverse autorisée quand le signal d'entrée CN1-42 est OFF (niveau H)				
	C	Marche inverse autorisée quand le signal d'entrée CN1-43 est OFF (niveau H)				
	D	Marche inverse autorisée quand le signal d'entrée CN1-44 est OFF (niveau H)				
	E	Marche inverse autorisée quand le signal d'entrée CN1-45 est OFF (niveau H)				
F	Marche inverse autorisée quand le signal d'entrée CN1-46 est OFF (niveau H)					
1	Mappage du signal /ALM-RST (réinitialisation de l'alarme quand ON (niveau L))	0 à F	Comme pour N-OT			
2	Mappage du signal /P-CL (limite de couple quand ON (niveau L))	0 à F	Comme pour S-ON, le paramètre de Pn50A.1			
3	Mappage du signal /N-CL (limite de couple quand ON (niveau L))	0 à F	Comme pour S-ON, le paramètre de Pn50A.1			
Pn50C	Sélections de signal d'entrée 3		-	-	8888	Après redémarrage
	Digit	Nom de la fonction	Para-mètre	Explication		
	0	Mappage du signal /SPD-D	0	ON quand le signal d'entrée CN1-40 est ON (niveau L).		
			1	ON quand le signal d'entrée CN1-41 est ON (niveau L).		
			2	ON quand le signal d'entrée CN1-42 est ON (niveau L).		
			3	ON quand le signal d'entrée CN1-43 est ON (niveau L).		
			4	ON quand le signal d'entrée CN1-44 est ON (niveau L).		
			5	ON quand le signal d'entrée CN1-45 est ON (niveau L).		
			6	ON quand le signal d'entrée CN1-46 est ON (niveau L).		
			7	Passe le signal à ON.		
			8	Passe le signal à OFF.		
			9	ON quand le signal d'entrée CN1-40 est OFF (niveau H).		
	A	ON quand le signal d'entrée CN1-41 est OFF (niveau H).				
	B	ON quand le signal d'entrée CN1-42 est OFF (niveau H).				
	C	ON quand le signal d'entrée CN1-43 est OFF (niveau H).				
	D	ON quand le signal d'entrée CN1-44 est OFF (niveau H).				
	E	ON quand le signal d'entrée CN1-45 est OFF (niveau H).				
F	ON quand le signal d'entrée CN1-46 est OFF (niveau H).					
1	Mappage du signal /SPD-A	0 à F	Comme pour SPD-D			
2	Mappage du signal /SPD-B	0 à F	Comme pour SPD-D			
3	Mappage du signal /C-SEL (mode de contrôle quand ON (niveau L))	0 à F	Comme pour SPD-D			
Pn50D	Sélections de signal d'entrée 4		-	-	8888	Après redémarrage
	Digit	Nom de la fonction	Para-mètre	Explication		
	0	Mappage du signal /ZCLAMP (zéro clamp quand ON (niveau L))	0	ON quand le signal d'entrée CN1-40 est ON (niveau L).		
			1	ON quand le signal d'entrée CN1-41 est ON (niveau L).		
			2	ON quand le signal d'entrée CN1-42 est ON (niveau L).		
			3	ON quand le signal d'entrée CN1-43 est ON (niveau L).		
			4	ON quand le signal d'entrée CN1-44 est ON (niveau L).		
			5	ON quand le signal d'entrée CN1-45 est ON (niveau L).		
			6	ON quand le signal d'entrée CN1-46 est ON (niveau L).		
			7	Passe le signal à ON.		
			8	Passe le signal à OFF.		
			9	ON quand le signal d'entrée CN1-40 est OFF (niveau H).		
	A	ON quand le signal d'entrée CN1-41 est OFF (niveau H).				
	B	ON quand le signal d'entrée CN1-42 est OFF (niveau H).				
	C	ON quand le signal d'entrée CN1-43 est OFF (niveau H).				
	D	ON quand le signal d'entrée CN1-44 est OFF (niveau H).				
	E	ON quand le signal d'entrée CN1-45 est OFF (niveau H).				
F	ON quand le signal d'entrée CN1-46 est OFF (niveau H).					
1	Mappage du signal /INHIBIT (annulation d'impulsion de référence quand ON (Niveau L))	0 à F	Comme pour /Z CLAMP			
2	Mappage du signal /G-SEL (changement de gain quand ON (niveau L))	0 à F	Comme pour /Z CLAMP			
3	Réservé (Ne pas modifier.)					

Code du paramètre	Nom	Plage de configuration	Unités	Réglage par défaut	Validation du paramètre	
Pn50E	Sélections de signal de sortie 1		-	-	3211	Après redémarrage
	Digit	Nom de la fonction	Paramètre	Explication		
	0	Mappage des signaux de fin de positionnement (/COIN)	0	Désactivé (le signal ci-dessus n'est pas utilisé)		
			1	Sort le signal à partir de la borne de sortie CN1-25, 26		
			2	Sort le signal à partir de la borne de sortie CN1-27, 28		
	1	Mappage du signal de détection de coïncidence de vitesse (/V-CMP)	0 à 3	Comme pour /COIN		
			0 à 3	Comme pour /COIN		
3	Mappage du signal de détection de coïncidence de vitesse (/V-CMP)	0 à 3	Comme pour /COIN			
Pn50F	Sélections de signal de sortie 2		-	-	0000	Après redémarrage
	Digit	Nom de la fonction	Paramètre	Explication		
	0	Mappage du signal de détection de limite de couple (/CLT)	0	Désactivé (le signal ci-dessus n'est pas utilisé)		
			1	Sort le signal à partir de la borne de sortie CN1-25, 26		
			2	Sort le signal à partir de la borne de sortie CN1-27, 28		
	1	Mappage du signal de détection de limite de vitesse (/VLT)	0 à 3	Comme pour /CLT		
			0 à 3	Comme pour /CLT		
2	Mappage du signal d'interverrouillage de frein (/BK)	0 à 3	Comme pour /CLT			
3	Mappage du signal d'avertissement (/WARN)	0 à 3	Comme pour /CLT			
Pn510	Sélections de signal de sortie 3		-	-	0000	Après redémarrage
	Digit	Nom de la fonction	Paramètre	Explication		
	0	Mappage du signal Près (/NEAR)	0	Désactivé (le signal ci-dessus n'est pas utilisé)		
			1	Sort le signal à partir de la borne de sortie CN1-25 ou -26		
			2	Sort le signal à partir de la borne de sortie CN1-27 ou -28		
	1	Réservé (Ne pas modifier.)	3	Sort le signal à partir de la borne de sortie CN1-29 ou -30		
			0	Désactivé (le signal ci-dessus n'est pas utilisé)		
2	Mappage du signal de sélection de multiplication d'entrée d'impulsion référence (/PSELA)	1	Sort le signal à partir de la borne de sortie CN1-25 ou -26			
		2	Sort le signal à partir de la borne de sortie CN1-27 ou -28			
		3	Sort le signal à partir de la borne de sortie CN1-29 ou -30			
3	Réservé (Ne pas modifier.)					
Pn511	Réservé (Ne pas modifier)	-	-	8888	Immédiatement	
Pn512	Paramètres d'inversion de signal de sortie		-	-	0000	Après redémarrage
	Digit	Nom de la fonction	Paramètre	Explication		
	0	Inversion de signal de sortie pour les bornes CN1-25 ou -26	0	Le signal de sortie n'est pas inversé		
			1	Le signal de sortie est inversé		
	1	Inversion de signal de sortie pour les bornes CN1-27 ou -28	0	Le signal de sortie n'est pas inversé		
1			Le signal de sortie est inversé			
2	Inversion de signal de sortie pour les bornes CN1-29 ou -30	0	Le signal de sortie n'est pas inversé			
		1	Le signal de sortie est inversé			
3	Réservé (Ne pas modifier.)					
Pn513	Sélections de signal d'entrée 5		-	-	0088	Après redémarrage
	Digit	Nom de la fonction	Paramètre	Explication		
	0	Mappage du signal /PSEL (multiplication d'entrée d'impulsion de référence quand ON (niveau L))	0	ON quand le signal d'entrée CN1-40 est ON (niveau L).		
			1	ON quand le signal d'entrée CN1-41 est ON (niveau L).		
			2	ON quand le signal d'entrée CN1-42 est ON (niveau L).		
			3	ON quand le signal d'entrée CN1-43 est ON (niveau L).		
			4	ON quand le signal d'entrée CN1-44 est ON (niveau L).		
			5	ON quand le signal d'entrée CN1-45 est ON (niveau L).		
			6	ON quand le signal d'entrée CN1-46 est ON (niveau L).		
			7	Passe le signal à ON.		
			8	Passe le signal à OFF.		
			9	ON quand le signal d'entrée CN1-40 est OFF (niveau H).		
			A	ON quand le signal d'entrée CN1-41 est OFF (niveau H).		
	B	ON quand le signal d'entrée CN1-42 est OFF (niveau H).				
C	ON quand le signal d'entrée CN1-43 est OFF (niveau H).					
D	ON quand le signal d'entrée CN1-44 est OFF (niveau H).					
E	ON quand le signal d'entrée CN1-45 est OFF (niveau H).					
F	ON quand le signal d'entrée CN1-46 est OFF (niveau H).					
1	Réservé (Ne pas modifier)	-				
2	Réservé (Ne pas modifier)	-				
3	Réservé (Ne pas modifier)	-				
Pn51A	Niveau d'erreur de position entre moteur et charge	0 - 32 767 unités de référence	1 unité de référence	0	Immédiatement	
Pn51B	Réservé (Ne pas modifier.)	1 - 32767	256	100	Immédiatement	
Pn51C	Réservé (Ne pas modifier.)	0 -10 000 min ⁻¹	1 min ⁻¹	450 min ⁻¹	Immédiatement	
Pn51E	Niveau d'avertissement d'erreur de position excessive	0 à 100%	1%	0%	Immédiatement	

Code du paramètre	Nom	Plage de configuration	Unités	Réglage par défaut	Validation du paramètre
Pn600	Capacité de résistance régénérative	Dépend de la capacité du servodriver	10 W	0 W	Immédiatement
Pn601	Réservé (Ne pas modifier)	Dépend de la capacité du servodriver	-	0 W	Immédiatement

Détails du mode de surveillance

N°	Élément surveillé	Unité	Explication
Un000	Retour vitesse	min ⁻¹	Affiche la vitesse réelle du moteur.
Un001	Commande de vitesse	min ⁻¹	Affiche la valeur de commande de vitesse ou la valeur de vitesse définie en interne pendant le contrôle de vitesse. 0 est affiché pendant le contrôle par entrée de train d'impulsion.
Un002	Commande du couple	%	Affiche la valeur de commande pour une boucle de courant exprimée en considérant le couple nominal en tant que 100%.
Un003	Nombre d'impulsions à partir de la phase Z	Impulsions	Affiche le nombre d'impulsions à partir de la phase Z en unités de résolution de codeur (fois 4).
Un004	Angle électrique	degrés	Affiche l'angle électrique du moteur.
Un005	Signal d'entrée	---	Affiche l'état du signal E/S du driver en passant sur ON ou OFF chaque bit de signal.
Un006	Signal de sortie	---	
Un007	Affichage de vitesse d'impulsion de commande	min ⁻¹	Affiche la fréquence d'impulsion de commande convertie en tr/mn.
Un008	Déviatation de position (compteur d'erreur)	Unités de référence	Affiche le nombre d'impulsions accumulées dans le compteur d'erreurs (déviatation de position) qui sont converties en unités de référence (références d'impulsions d'entrée).
Un009	Taux de charge du moteur	%	Affiche le couple effectif à des intervalles de 10 s, exprimé en considérant le couple nominal comme valeur 100%.
Un00A	Taux de charge de régénération	%	Affiche la quantité d'énergie de régénération absorbée à des intervalles de 10 s, exprimée en considérant le paramètre Pn600 (capacité de la résistance régénérative) comme valeur 100%.
Un00B	Taux de charge de la résistance de frein dynamique	%	Affiche le facteur de charge de résistance à des intervalles de 10 s, exprimé en considérant le facteur de charge nominal comme valeur 100%.
Un00C	Compteur des impulsions d'entrée	Unités de référence	Affiche le nombre d'impulsions d'entrée comptées en notation hexadécimale.
Un00D	Compteur d'impulsions de retour	Impulsions	Affiche le nombre d'impulsions de retour de codeur comptées en notation hexadécimale (multiplié par 4).

Liste des modes de fonction

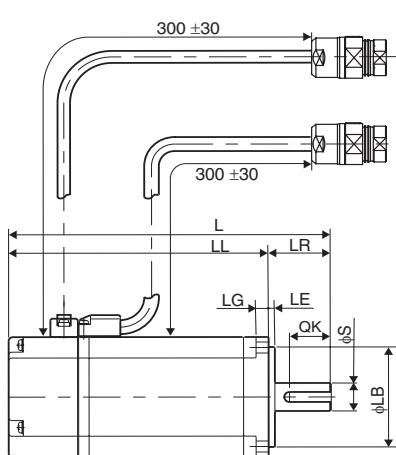
Code de paramètre	Fonction
Fn000	Affichage des données de suivi des alarmes
Fn001	Paramètre de rigidité pendant l'autoréglage en ligne
Fn002	Fonctionnement en mode JOG
Fn003	Mode de recherche du point zéro
Fn004	Paramètre fixe
Fn005	Initialisation de paramètre
Fn006	Effacement des données de suivi des alarmes
Fn007	Ecriture sur l'EEPROM des données de ratio de moment d'inertie obtenues à partir de l'autoréglage en ligne
Fn008	Réinitialisation multitours du codeur absolu et réinitialisation de l'alarme codeur
Fn009	Réglage automatique du décalage de référence analogique (vitesse, couple)
Fn00A	Ajustement manuel du décalage de référence vitesse
Fn00B	Ajustement manuel du décalage de référence couple
Fn00C	Ajustement du zéro manuel de la sortie de surveillance analogique
Fn00D	Ajustement manuel du gain de sortie de surveillance analogique
Fn00E	Ajustement automatique du décalage du signal de détection de courant moteur
Fn00F	Ajustement manuel du décalage du signal de détection de courant moteur
Fn010	Paramètre de mot de passe (empêche la modification des paramètres)
Fn011	Affiche les modèles de moteur
Fn012	Affiche la version logicielle
Fn013	Modification de paramètre de limite multitours en cas d'alarme de désaccord de limite multitours (A.CC)
Fn014	Effacement des résultats de détection de module d'application

Dimensions

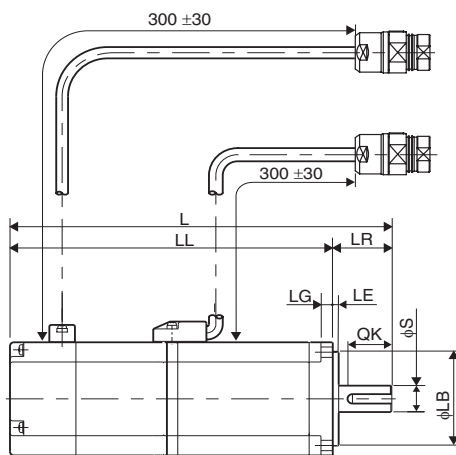
Servomoteurs

Type SGMAH (230/400 V)

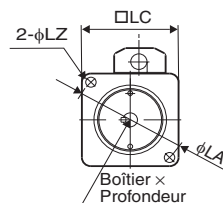
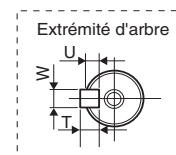
Dimensions (mm)	Sans frein		Avec frein		LR	Surface de bride						Extrémité d'arbre					
	L	LL	L	LL		LA	LB	LC	LE	LG	LZ	S	QK	W	T	U	Filetage × Profondeur
SGMAH-A3A□A6□D-OY	94.5	69.5	126	101	25	46	30 ^{h7}	40	2.5	5	4.3	6 ^{h6}	14	2	2	1.2	M2.5 x 5L
SGMAH-A5A□A6□D-OY	102.0	77	133.5	108.5								8 ^{h6}					
SGMAH-01A□A6□D-OY	119.5	94.5	160	135								14 ^{h6}					
SGMAH-02A□A6□D-OY	126.5	96.5	166	136	30	70	50 ^{h7}	60	3	6	5.5	14 ^{h6}	20	5	5	3	M5 x 8L
SGMAH-03D□A6□D-OY	154.5	124.5	194	164													
SGMAH-04A□A6□D-OY	185	145	229.5	189.5	40	90	70 ^{h7}	80	3	8	7	16 ^{h6}	30				
SGMAH-07D□A6□D-OY																	
SGMAH-08A□A6□D-OY																	



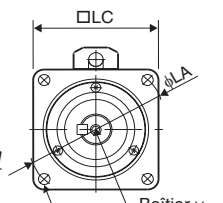
Modèles sans frein



Modèles avec frein



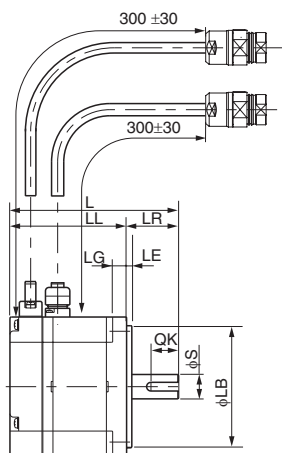
SGMAH-A3,-A5,-01



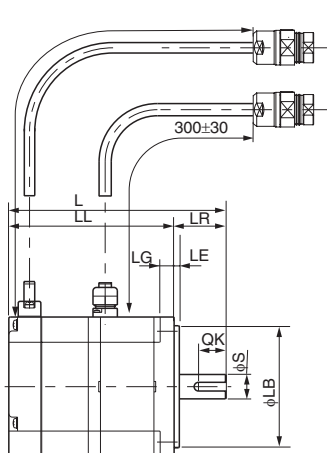
SGMAH-02 à -08

Type SGMPH (230/400 V)

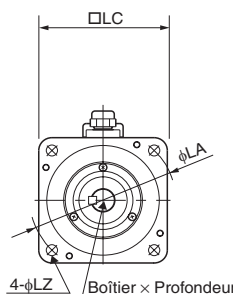
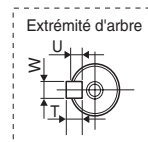
Dimensions (mm)	Sans frein		Avec frein		LR	Surface de bride						Extrémité d'arbre					
	L	LL	L	LL		LA	LB	LC	LE	LG	LZ	S	QK	W	T	U	Filetage × Profondeur
SGMPH-01□□□6□D-OY	87	62	116	91	25	70	50 ^{h7}	60	3	6	5.5	8 ^{h6}	14	3	3	1.8	M3x6L
SGMPH-02□□□6□D-OY	97	67	128.5	98.5								14 ^{h6}					
SGMPH-04□□□6□D-OY	117	87	148.5	118.5	30	90	70 ^{h7}	80	3	8	7	14 ^{h6}	16	5	5	3	M5x8L
SGMPH-08□□□6□D-OY	126.5	86.5	160	120													
SGMPH-15□□□6□D-OY	154.5	114.5	188	148													



Modèles sans frein

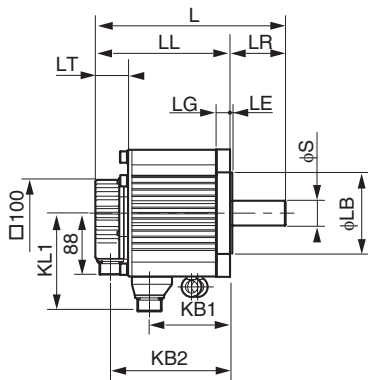


Modèles avec frein

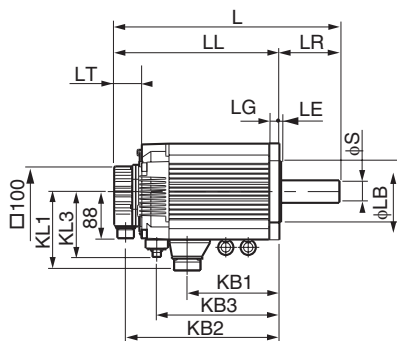


Type SGMGH (400 V)

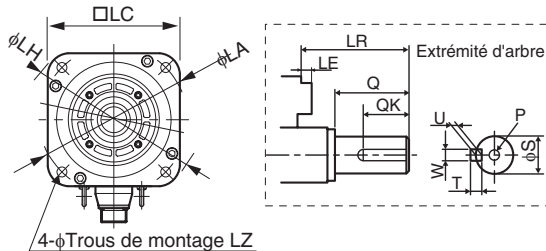
Dimensions (mm)	Sans frein			Avec frein			LR	LT	KB1	KL1	Surface de bride							Extrémité d'arbre								
	Modèle	L	LL	KB2	L	LL					KB2	KB3	KL3	LA	LB	LC	LE	LG	LH	LZ	S	Q	QK	W	T	U
SGMGH-05D□A6□-OY	196	138	117	234	176	154	109	98	58	46	65	109	145	110	130	6	12	165	9	19	40	25	5	5	3	M5x12L
SGMGH-09D□A6□-OY	219	161	140	257	199	177	132				88															
SGMGH-13D□A6□-OY	243	185	164	281	223	201	156				112											6	6	3.5		
SGMGH-20D□A6□-OY	245	166	144	296	217	195	137	123	79	47	89	140	200	114.3	180	3.2	18	230	13.5	35	76	60	10	8	5	M12x25L
SGMGH-30D□A6□-OY	271	192	170	322	243	221	163				115															
SGMGH-44D□A6□-OY	305	226	204	356	277	255	197				149															
SGMGH-55D□A6□-OY	373	260	238	424	311	289	231		113		174	150								42	110	90	12			M16x32L
SGMGH-75D□A6□-OY	447	334	312	498	385	363	305				248															
SGMGH-1AD□A6□-OY	454	338	316	499	383	362	315	142	116	47	251	168	235	200	220	4	18	270	13.5	42	110	90	12	8	5	M16x32L
SGMGH-1ED□A6□-OY	573	457	435	635	519	497	415				343									55			16	10	6	M20x40L



Modèles sans frein

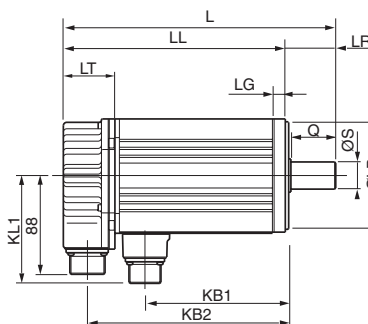


Modèles avec frein

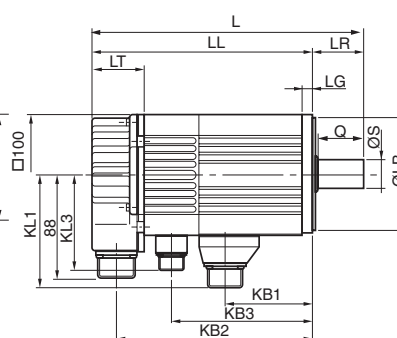


Type SGMSh (400 V)

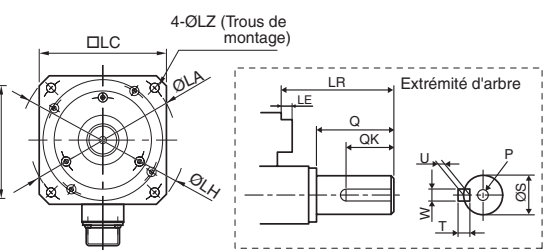
Dimensions (mm)	Sans frein			Avec frein			LR	LT	KB1	KL1	Surface de bride							Extrémité d'arbre								
	Modèle	L	LL	KB2	L	LL					KB2	KB3	KL3	LA	LB	LC	LE	LG	LH	LZ	S	Q	QK	W	T	U
SGMSh-10D□A6□-OY	194	149	128	238	193	171	120	85	45	46	76	96	115	95 ^{h7}	100	3	10	130	7	24 ^{h6}	40	32	8	7	4	M8x16L
SGMSh-15D□A6□-OY	220	175	154	264	219	197	146				102															
SGMSh-20D□A6□-OY	243	198	177	287	242	220	169				125															
SGMSh-30D□A6□-OY	262	199	178	300	237	216	170	98	63		124	114	145	110 ^{h7}	130	6	12	165	9	28 ^{h6}	55	50				
SGMSh-40D□A6□-OY	299	236	215	337	274	253	207				161															
SGMSh-50D□A6□-OY	339	276	255	377	314	293	247				201															



Modèles sans frein

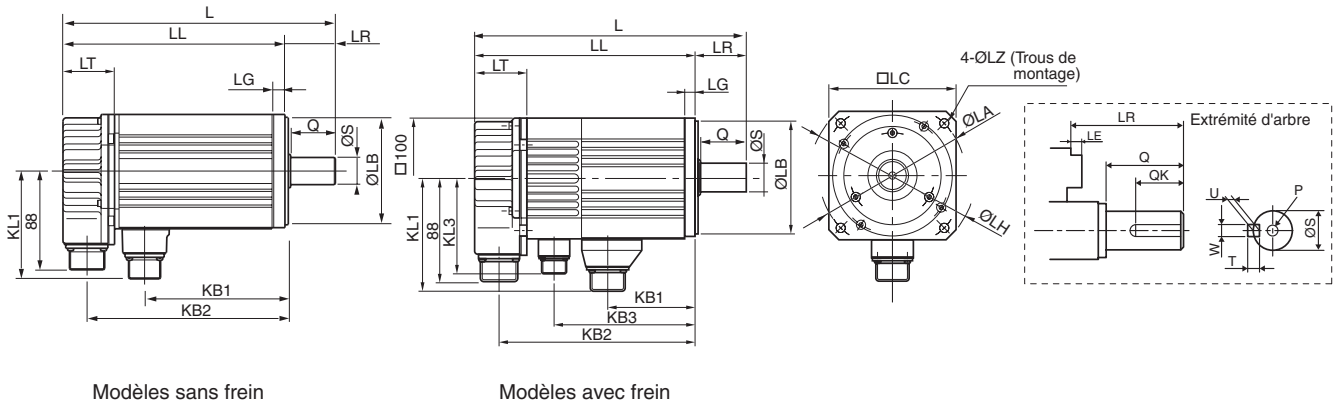


Modèles avec frein



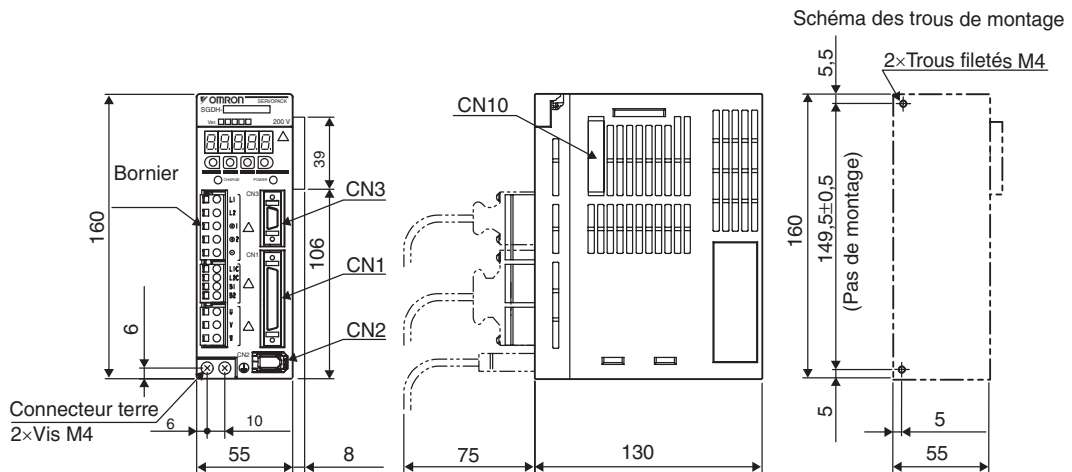
Type SGMUH (400 V)

Dimensions (mm)	Sans frein					Avec frein					LR	LT	KB1	KL1	Surface de bride								Extrémité d'arbre					
	L	LL	KB2	L	LL	KB2	KB3	KL3	LA	LB					LC	LE	LG	LH	LZ	S	Q	QK	W	T	U	P		
SGMUH-10D□A6□-OY	194	149	128	238	193	171	120	85	45	46	76	96	130	110	116	3.5	10	150	9	24 ^{h6}	40	32	8	7	4	M8x16L		
SGMUH-15D□A6□-OY	220	175	154	264	219	197	146				102																	
SGMUH-30D□A6□-OY	262	202	181	300	237	219	173	98	60		127	114	165	130	155		12	190	11	28 ^{h6}	55	50						
SGMUH-40D□A6□-OY	327	269	245	362	302	281	210				71	164																

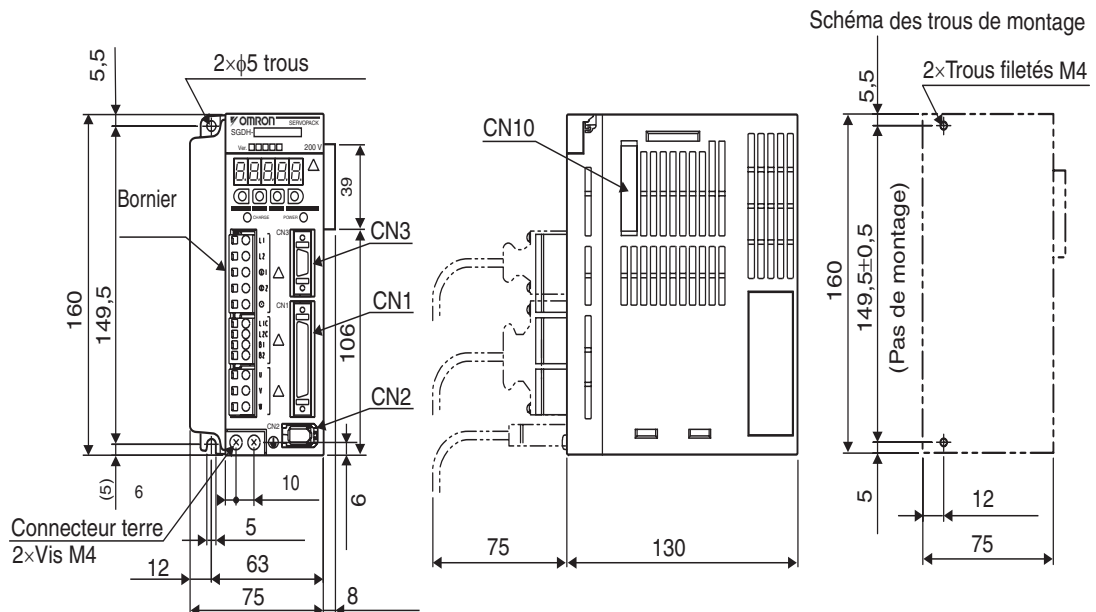


Servodrivers

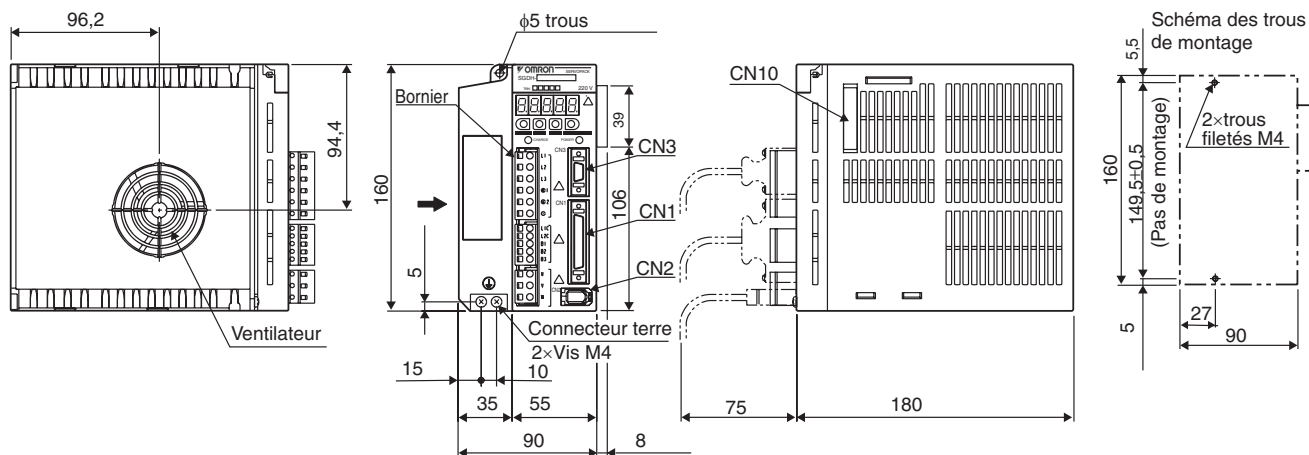
SGDH-A3AE-OY à -02AE-OY (230 V, 30 à 200 W)



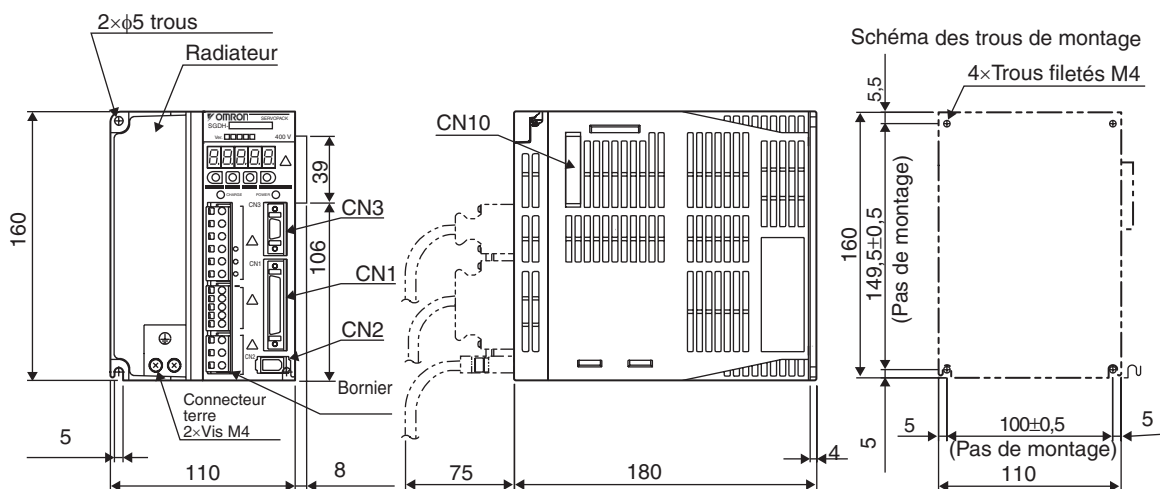
SGDH-04AE-OY (230 V, 400 W)



SGDH-08AE-S-OY (230 V, 750 W)

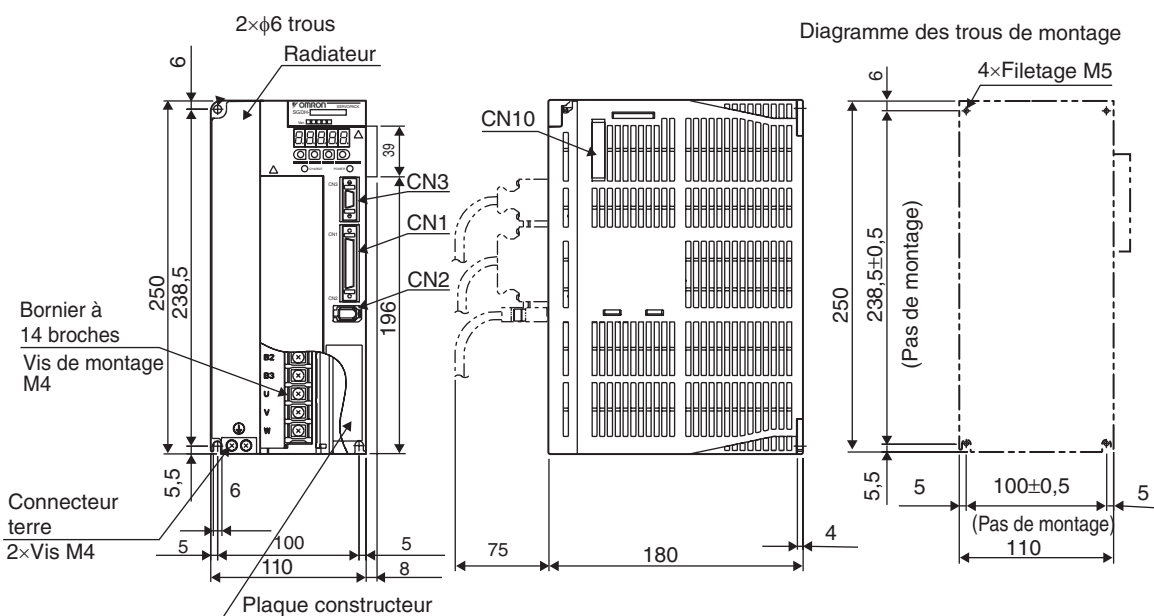


SGDH-05DE-OY à -15DE-OY (400 V, 0,5 à 1,5 kW)

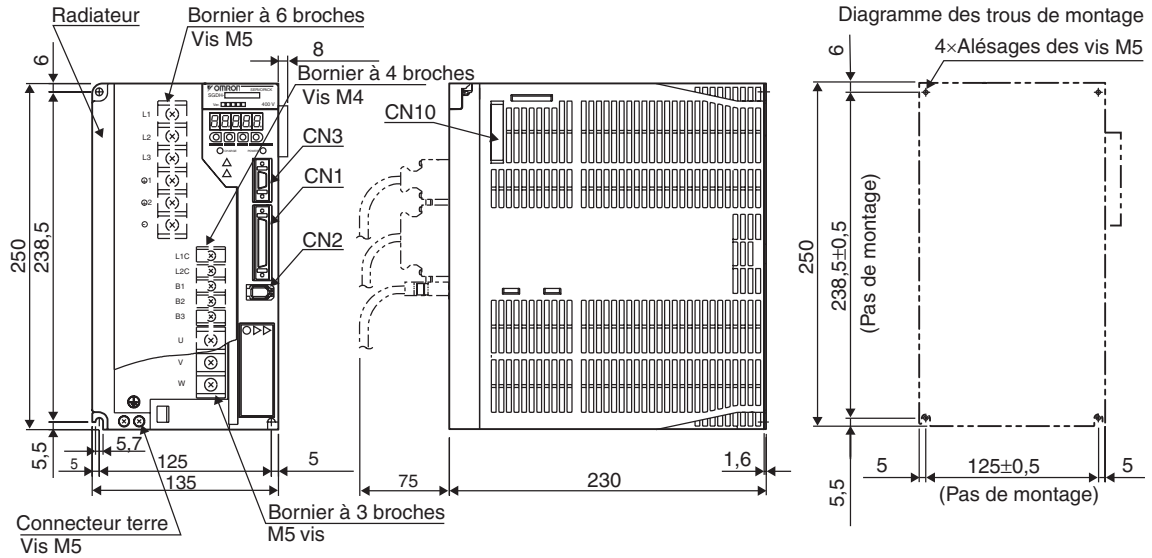


SGDH-15AE-S (230 V, 1,5 kW)

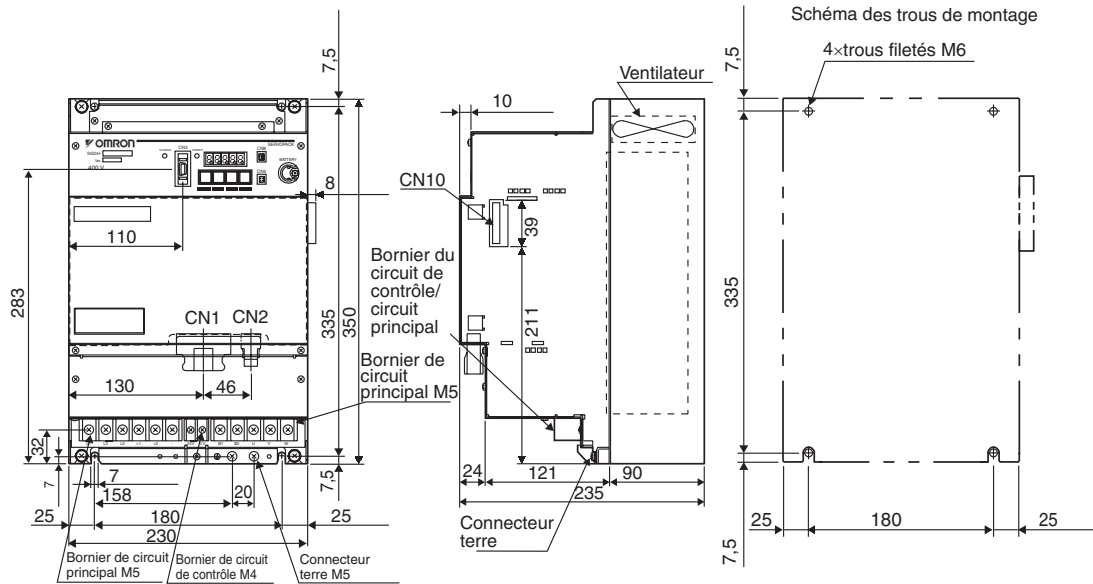
SGDH-20/30DE-OY (400 V, 2/3 kW)



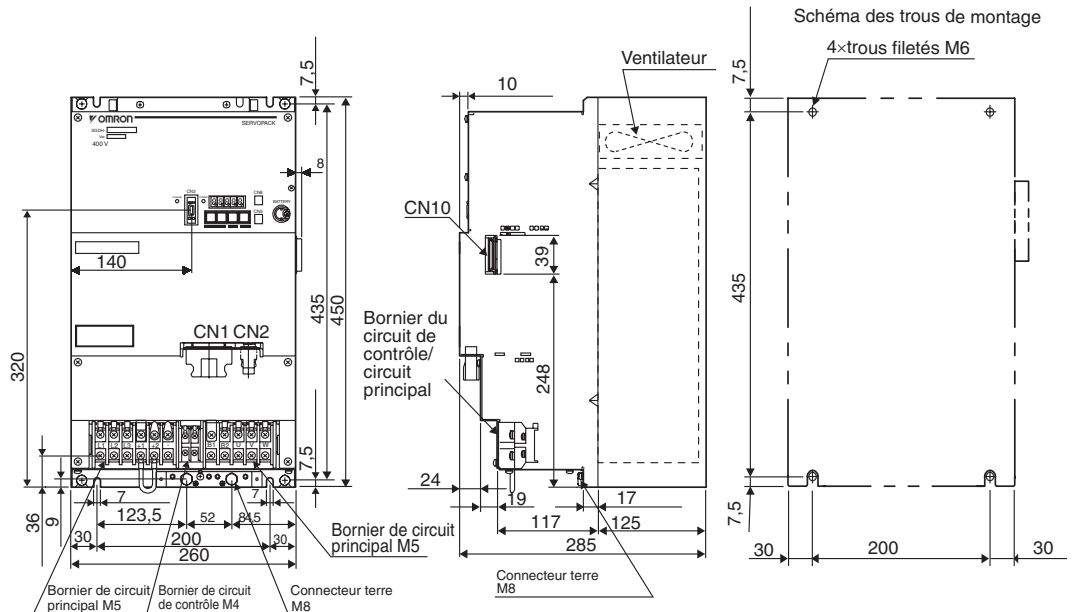
SGDH-50DE-OY (400 V, 5 kW)



SGDH-60/75DE-OY (400 V, 6/7,5 kW)

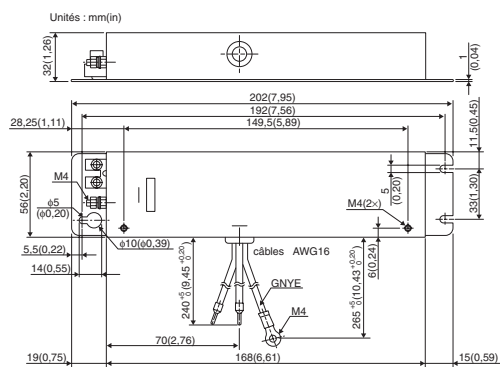


SGDH-1A/1EDE-OY (400 V, 11/15 kW)



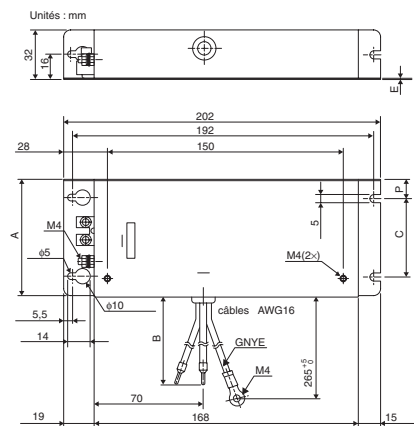
Filtres

R88A-FIW104-SE

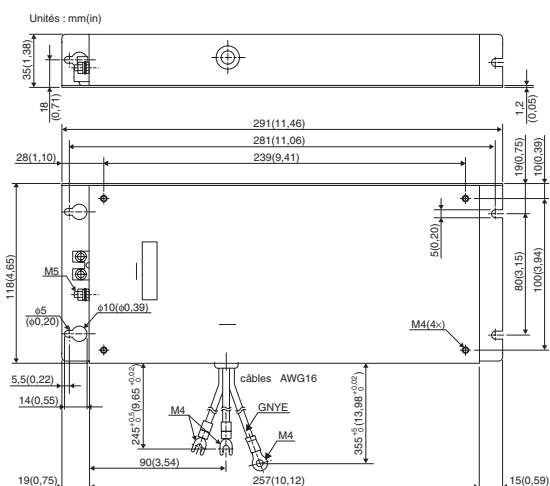


R88A-FIW107-SE, R88A-FIW115-SE

Modèle	R88A-FIW107-SE	R88A-FIW115-SE	
Dimensions en mm	A	75	90
	B	240 ^{+b}	300 ^{+b}
	C	50	60
	D	12	15
	E	1	1.2

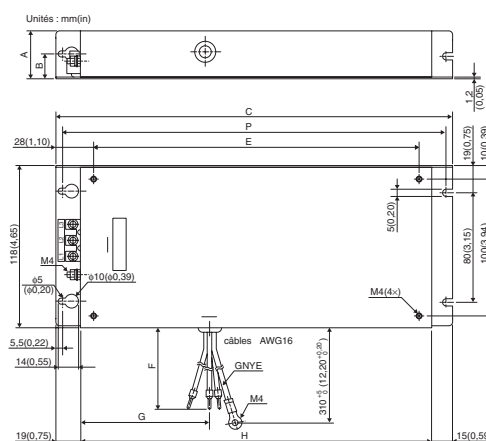


R88A-FIW125-SE

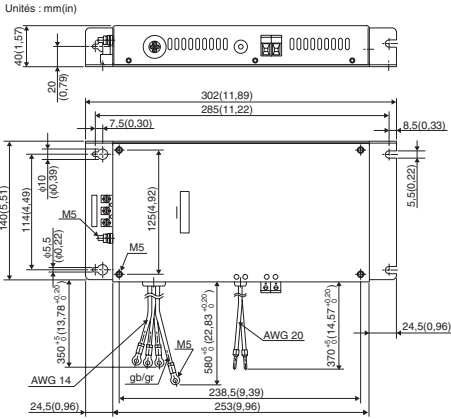


R88A-FIW4006-SE, R88A-FIW4010-SE

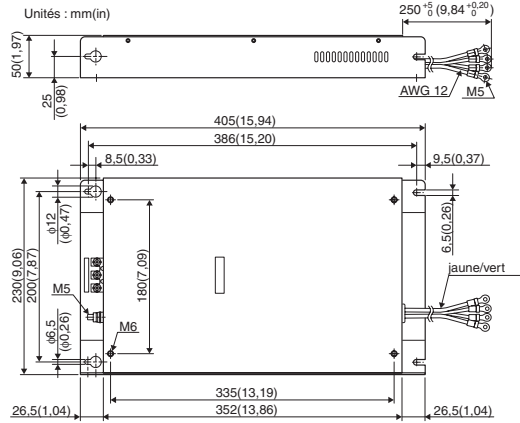
Modèle	R88A-FIW4006-SE	R88A-FIW4010-SE	
Dimensions en mm (pouces)	A	32 (1.26)	35 (1.38)
	B	16 (0.63)	18 (0.71)
	C	202 (7.95)	291 (11.46)
	D	192 (7.56)	281 (11.06)
	E	150 (5.91)	239 (9.41)
	F	300 (11.81)	270 (10.63)
	G	70 (2.76)	90 (3.54)
	H	168 (6.61)	257 (10.12)



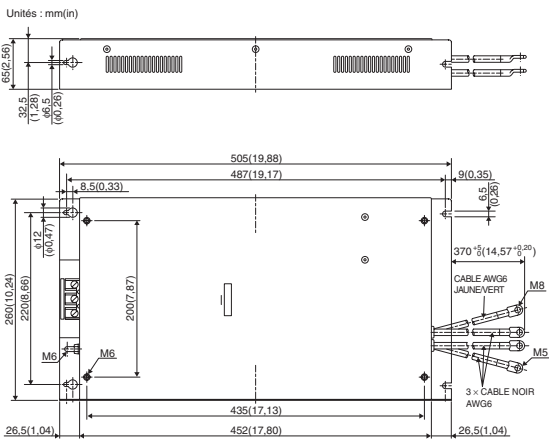
R88A-FIW4020-SE



R88A-FIW4030-SE

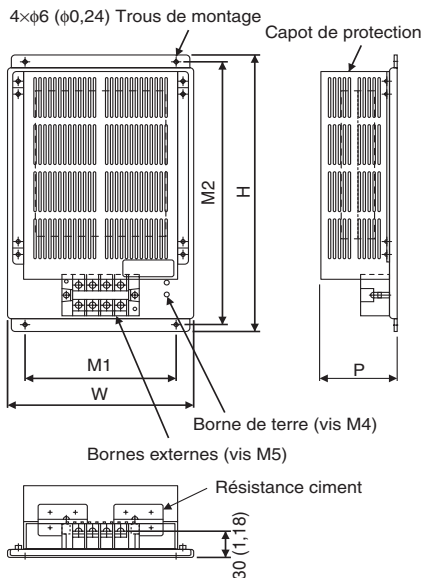


R88A-FIW4055-SE



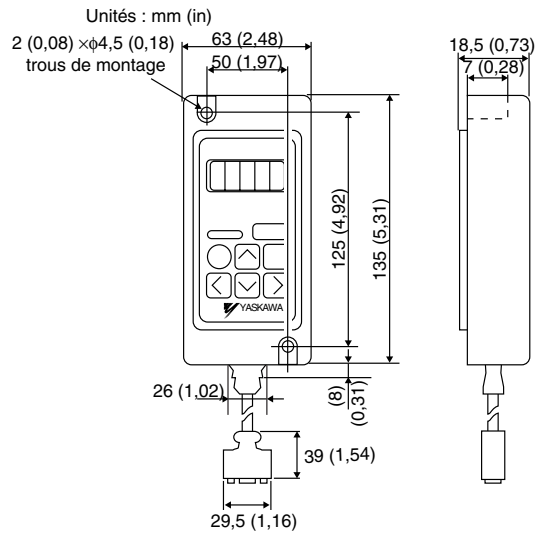
Unités de résistance régénérative

Modèle	W	H	D	M1	M2	Poids approx. (kg)
JUSP-RA18	220	350	92	180	335	4
JUSP-RA19	300	350	95	250	335	7



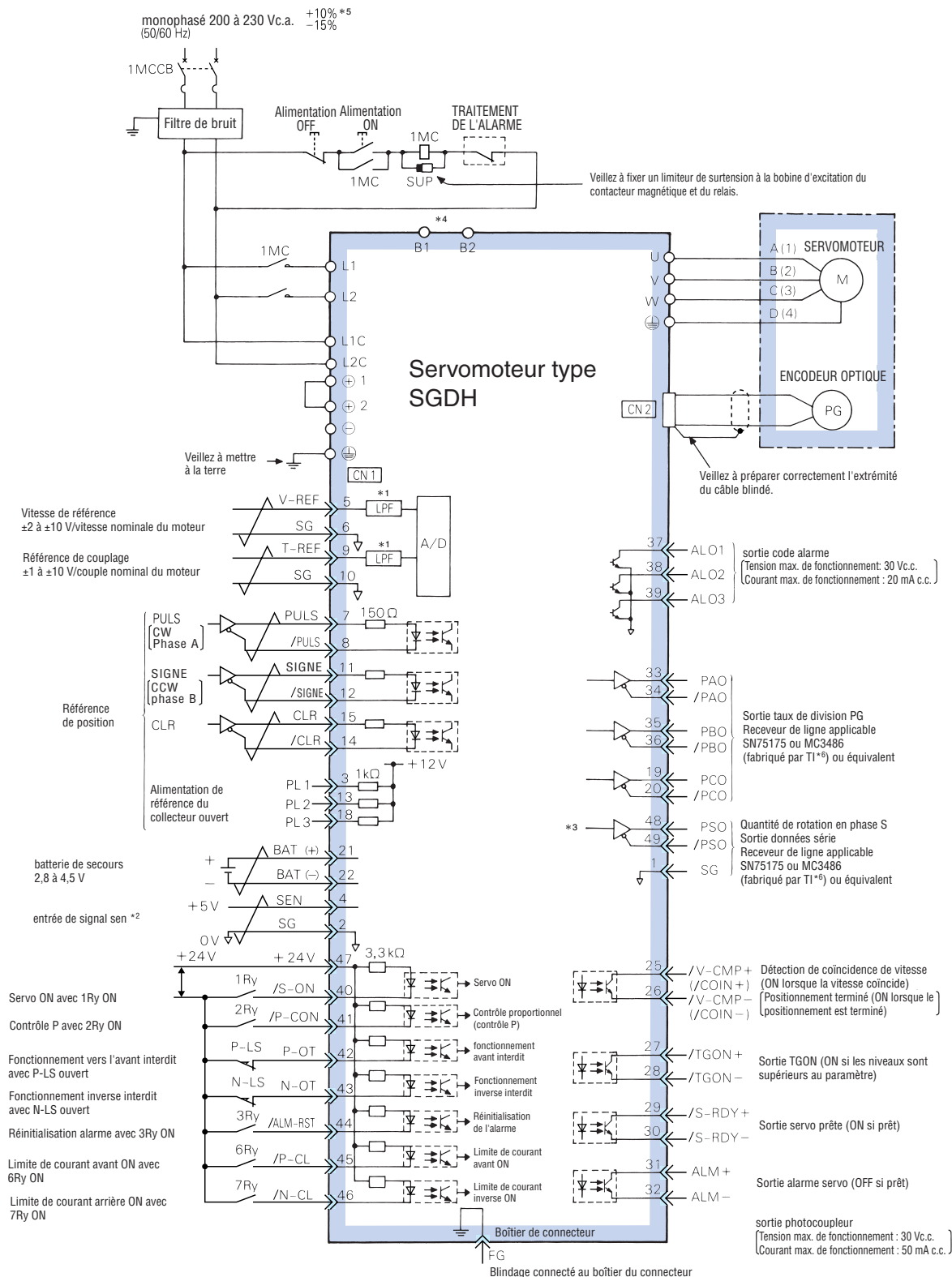
Console numérique

JUSP-OP02A-2



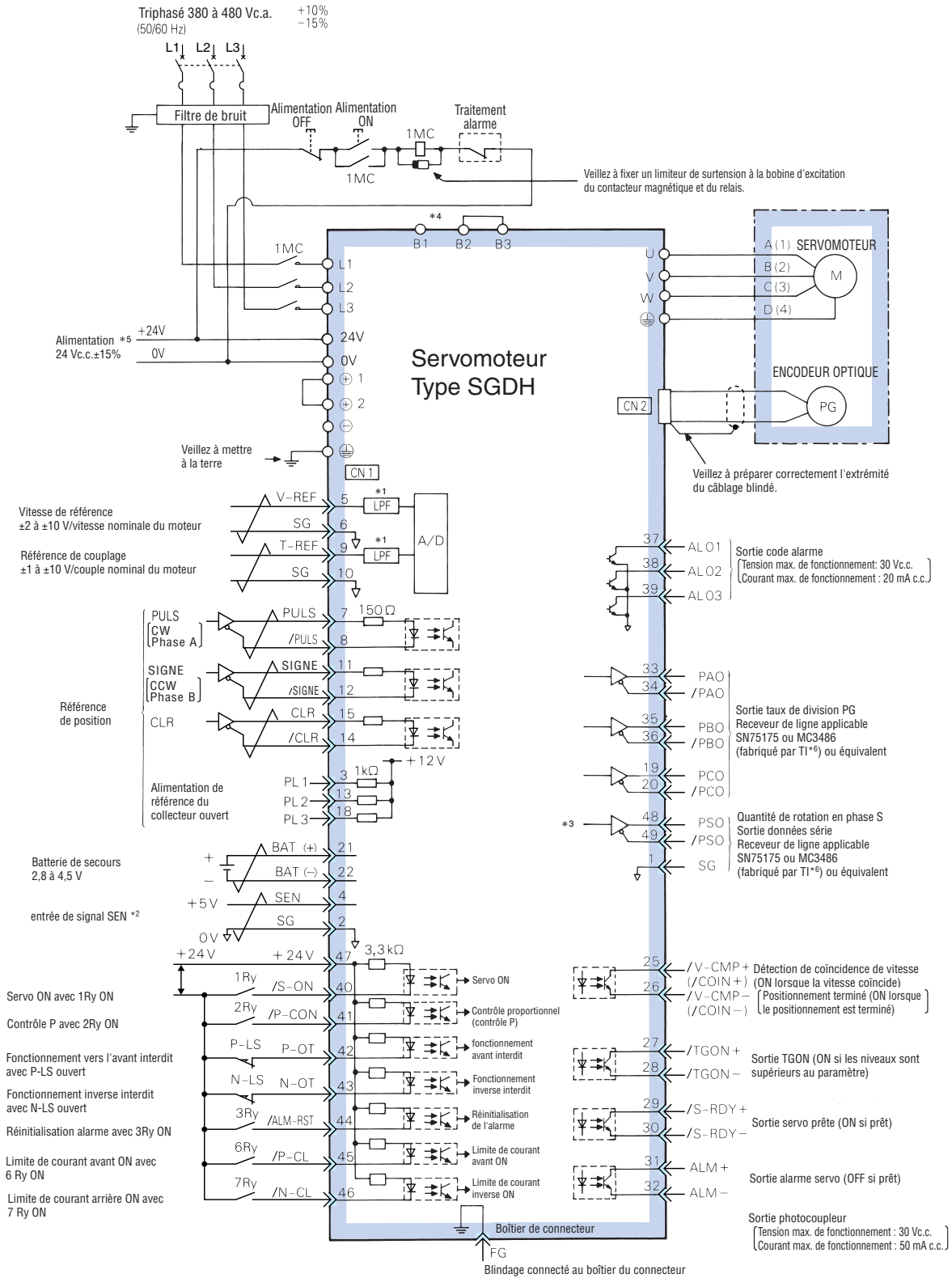
Installation

Monophasé, 230 Vc.a.



- *1 La constante de temps pour le filtre primaire est 47 µs.
- *2 Connecter en cas d'utilisation d'un codeur absolu.
- *3 Utilisé uniquement avec un codeur absolu.
- *4 Une résistance régénérative peut être connectée entre B1 et B2.
- *5 Pour les types SGDH-08AE-S-OY et SGDH-15AE-S-OY, la tension est 220 à 230 Vc.a. (+10% -15%).
- *6 TI signifie Texas Instruments Inc.

Triphasé, 400 Vc.a.



*1 La constante de temps pour le filtre primaire est 47 μ s.

*2 Connecter en cas d'utilisation d'un codeur absolu.

*3 Utilisé uniquement avec un codeur absolu.

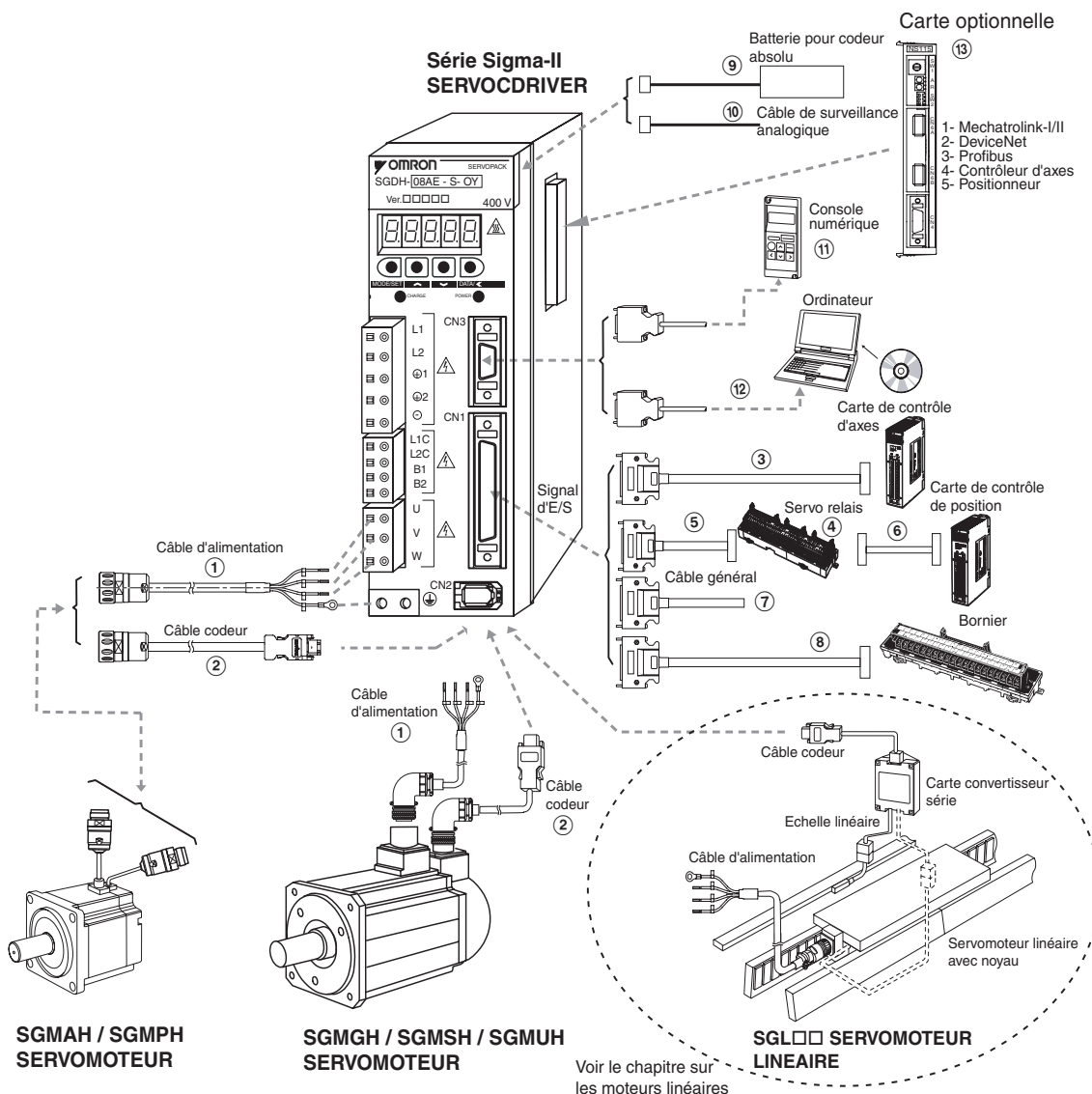
*4 Pour l'utilisation d'une résistance régénérative externe, connectez-la entre B1 et B2.
(Assurez-vous de connecter une unité de résistance régénérative aux servodrivers de 6/7,5/11/15 kW)

*5 Il est de la responsabilité de l'utilisateur de fournir une alimentation de 24 Vc.c.

*6 TI signifie Texas Instruments Inc.

Informations pour la commande

Configuration du système



Servodrivés

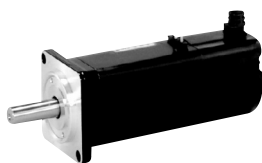
Caractéristiques techniques	Modèle	Servomoteurs compatibles	Moteurs linéaires
200 Vc.a. monophasé	30 W	SGDH-A3AE-OY	SGMAH-A3A□
	50 W	SGDH-A5AE-OY	SGMAH-A5D□
	100 W	SGDH-01AE-OY	SGMAH-01A□, SGMPH-01A□
	200 W	SGDH-02AE-OY	SGMAH-02A□, SGMPH-02A□
	400 W	SGDH-04AE-OY	SGMAH-04A□, SGMPH-04A□
	750 W	SGDH-08AE-S-OY	SGMAH-08A□, SGMPH-08A□
	1 500 W	SGDH-15AE-S-OY	SGMPH-15A□
400 Vc.a. triphasé	0,5 kW	SGDH-05DE-OY	SGMGH-05D□, SGMAH-03D□, SGMPH-02D□/04D□
	1,0 kW	SGDH-10DE-OY	SGMGH-09D□, SGMSH/UH-10D□, SGMAH-07D□, SGMPH-08D□
	1,5 kW	SGDH-15DE-OY	SGMGH-13D□, SGMSH/UH-15D□, SGMPH-15D□
	2,0 kW	SGDH-20DE-OY	SGMGH-20D□, SGMSH-20D□
	3,0 kW	SGDH-30DE-OY	SGMGH-30D□, SGMSH/UH-30D□
	5,0 kW	SGDH-50DE-OY	SGMGH-44D□, SGMSH/UH-40D□, SGMSH-50D□
	6,0 kW	SGDH-60DE-OY	SGMGH-55D□
	7,5 kW	SGDH-75DE-OY	SGMGH-75D□
	11,0 kW	SGDH-1ADE-OY	SGMGH-1AD□
	15,0 kW	SGDH-1EDE-OY	SGMGH-1ED□
			SGLFW-50D200□, SGLTW-35D170□, SGLTW-50D170□
			SGLFW-50D380□, SGLFW-1ZD200□
			SGLTW-35D320□, SGLTW-50D320□
			SGLFW-1ZD380□, SGLTW-40D400□
			SGLTW-40D60□, SGLTW-80D400□
			SGLTW-80D600□

Note : La combinaison de moteurs linéaires SGLGW-□ est faite en tenant compte de l'utilisation d'aimants standard. Reportez-vous au chapitre sur les Moteurs linéaires pour en savoir plus

AUDIN - 8, avenue de la malle - 51370 Saint Brice Courcelles - Tel : 03.26.04.20.21 - Fax : 03.26.04.28.20 - Web : <http://www.audin.fr> - Email : info@audin.fr

Servomoteurs 200 V

SGMAH - Servomoteurs cylindriques 3 000 tr/min (30 - 750 W)



Caractéristiques techniques			Modèle	
Codeur incrémental (13 bits) Arbre droit avec clavette et branchement	Sans frein	0,096 Nm	30 W	SGMAH-A3AAA61D-OY
		0,159 Nm	50 W	SGMAH-A5AAA61D-OY
		0,318 Nm	100 W	SGMAH-01AAA61D-OY
		0,637 Nm	200 W	SGMAH-02AAA61D-OY
		1,27 Nm	400 W	SGMAH-04AAA61D-OY
	2,39 Nm	750 W	SGMAH-08AAA61D-OY	
	Avec frein	0,096 Nm	30 W	SGMAH-A3AAA6CD-OY
		0,159 Nm	50 W	SGMAH-A5AAA6CD-OY
		0,318 Nm	100 W	SGMAH-01AAA6CD-OY
		0,637 Nm	200 W	SGMAH-02AAA6CD-OY
1,27 Nm		400 W	SGMAH-04AAA6CD-OY	
2,39 Nm	750 W	SGMAH-08AAA6CD-OY		
Codeur absolu (16 bits) Arbre droit avec clavette et branchement	Sans frein	0,096 Nm	30 W	SGMAH-A3A1A61D-OY
		0,159 Nm	50 W	SGMAH-A5A1A61D-OY
		0,318 Nm	100 W	SGMAH-01A1A61D-OY
		0,637 Nm	200 W	SGMAH-02A1A61D-OY
		1,27 Nm	400 W	SGMAH-04A1A61D-OY
	2,39 Nm	750 W	SGMAH-08A1A61D-OY	
	Avec frein	0,096 Nm	30 W	SGMAH-A3A1A6CD-OY
		0,159 Nm	50 W	SGMAH-A5A1A6CD-OY
		0,318 Nm	100 W	SGMAH-01A1A6CD-OY
		0,637 Nm	200 W	SGMAH-02A1A6CD-OY
1,27 Nm		400 W	SGMAH-04A1A6CD-OY	
2,39 Nm	750 W	SGMAH-08A1A6CD-OY		

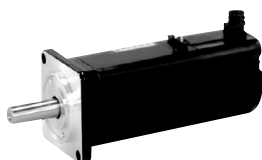
SGMPH - Servomoteurs plats 3 000 tr/min (100 -1500 W)



Caractéristiques techniques			Modèle	
Codeur incrémental (13 bits) Arbre droit avec clavette et branchement	Sans frein	0,318 Nm	100 W	SGMPH-01AAA61D-OY
		0,637 Nm	200 W	SGMPH-02AAA61D-OY
		1,27 Nm	400 W	SGMPH-04AAA61D-OY
		2,39 Nm	750 W	SGMPH-08AAA61D-OY
		4,77 Nm	1500 W	SGMPH-15AAA61D-OY
	Avec frein	0,318 Nm	100 W	SGMPH-01AAA6CD-OY
		0,637 Nm	200 W	SGMPH-02AAA6CD-OY
		1,27 Nm	400 W	SGMPH-04AAA6CD-OY
		2,39 Nm	750 W	SGMPH-08AAA6CD-OY
		4,77 Nm	1500 W	SGMPH-15AAA6CD-OY
Codeur absolu (16 bits) Arbre droit avec clavette et branchement	Sans frein	0,318 Nm	100 W	SGMPH-01A1A61D-OY
		0,637 Nm	200 W	SGMPH-02A1A61D-OY
		1,27 Nm	400 W	SGMPH-04A1A61D-OY
		2,39 Nm	750 W	SGMPH-08A1A61D-OY
		4,77 Nm	1 500 W	SGMPH-15A1A61D-OY
	Avec frein	0,318 Nm	100 W	SGMPH-01A1A6CD-OY
		0,637 Nm	200 W	SGMPH-02A1A6CD-OY
		1,27 Nm	400 W	SGMPH-04A1A6CD-OY
		2,39 Nm	750 W	SGMPH-08A1A6CD-OY
		4,77 Nm	1 500 W	SGMPH-15A1A6CD-OY

Servomoteurs 400 V

SGMAH - Servomoteurs cylindriques 3 000 tr/min (300 -650 W)



Caractéristiques techniques			Modèle	
Codeur incrémental (13 bits) Arbre droit avec clavette	Sans frein	0,955 Nm	300 W	SGMAH-03DAA61D-OY
		2,07 Nm	650 W	SGMAH-07DAA61D-OY
	Avec frein	0,955 Nm	300 W	SGMAH-03DAA6CD-OY
		2,07 Nm	650 W	SGMAH-07DAA6CD-OY
Codeur absolu (16 bits) Arbre droit avec clavette	Sans frein	0,955 Nm	300 W	SGMAH-03D1A61D-OY
		2,07 Nm	650 W	SGMAH-07D1A61D-OY
	Avec frein	0,955 Nm	300 W	SGMAH-03D1A6CD-OY
		2,07 Nm	650 W	SGMAH-07D1A6CD-OY

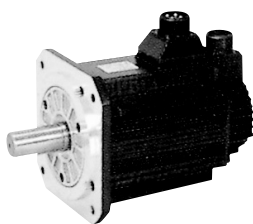
SGMPH - Servomoteurs plats 3 000 tr/min (0,2 -1,5 kW)



Caractéristiques techniques			Modèle	
Codeur incrémental (13 bits) Arbre droit avec clavette	Sans frein	0,637 Nm	200 W	SGMPH-02DAA61D-OY
		1,27 Nm	400 W	SGMPH-04DAA61D-OY
		2,39 Nm	750 W	SGMPH-08DAA61D-OY
		4,77 Nm	1500 W	SGMPH-15DAA61D-OY
		4,77 Nm	1500 W	SGMPH-15DAA61D-OY
	Avec frein	0,637 Nm	200 W	SGMPH-02DAA6CD-OY
		1,27 Nm	400 W	SGMPH-04DAA6CD-OY
		2,39 Nm	750 W	SGMPH-08DAA6CD-OY
		4,77 Nm	1 500 W	SGMPH-15DAA6CD-OY
		4,77 Nm	1 500 W	SGMPH-15DAA6CD-OY
Codeur absolu (16 bits) Arbre droit avec clavette	Sans frein	0,637 Nm	200 W	SGMPH-02D1A61D-OY
		1,27 Nm	400 W	SGMPH-04D1A61D-OY
		2,39 Nm	750 W	SGMPH-08D1A61D-OY
		4,77 Nm	1 500 W	SGMPH-15D1A61D-OY
		4,77 Nm	1 500 W	SGMPH-15D1A61D-OY
	Avec frein	0,637 Nm	200 W	SGMPH-02D1A6CD-OY
		1,27 Nm	400 W	SGMPH-04D1A6CD-OY
		2,39 Nm	750 W	SGMPH-08D1A6CD-OY
		4,77 Nm	1500 W	SGMPH-15D1A6CD-OY
		4,77 Nm	1500 W	SGMPH-15D1A6CD-OY

Servomoteurs 400 V

SGMGH - Servomoteurs 1 500 tr/min (0,45 -15 kW)



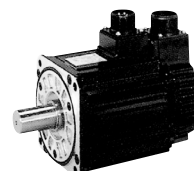
Caractéristiques techniques				Modèle
Codeur incrémental (17 bits) Arbre droit avec clavette et branchement	Sans frein	2,84 Nm	0,45 kW	SGMGH-05DCA6F-OY
		5,39 Nm	0,85 kW	SGMGH-09DCA6F-OY
		8,34 Nm	1,3 kW	SGMGH-13DCA6F-OY
		11,5 Nm	1,8 kW	SGMGH-20DCA6F-OY
		18,6 Nm	2,9 kW	SGMGH-30DCA6F-OY
		28,4 Nm	4,4 kW	SGMGH-44DCA6F-OY
		35,0 Nm	5,5 kW	SGMGH-55DCA6F-OY
		48,0 Nm	7,5 kW	SGMGH-75DCA6F-OY
		70,0 Nm	11,5 kW	SGMGH-1ADCA6F-OY
	95,4 Nm	15,0 kW	SGMGH-1EDCA6F-OY	
	Avec frein	2,84 Nm	0,45 kW	SGMGH-05DCA6H-OY
		5,39 Nm	0,85 kW	SGMGH-09DCA6H-OY
		8,34 Nm	1,3 kW	SGMGH-13DCA6H-OY
		11,5 Nm	1,8 kW	SGMGH-20DCA6H-OY
		18,6 Nm	2,9 kW	SGMGH-30DCA6H-OY
		28,4 Nm	4,4 kW	SGMGH-44DCA6H-OY
		35,0 Nm	5,5 kW	SGMGH-55DCA6H-OY
		48,0 Nm	7,5 kW	SGMGH-75DCA6H-OY
		70,0 Nm	11,5 kW	SGMGH-1ADCA6H-OY
95,4 Nm	15,0 kW	SGMGH-1EDCA6H-OY		
Codeur absolu (17 bits) Arbre droit avec clavette et branchement	Sans frein	2,84 Nm	0,45 kW	SGMGH-05D2A6F-OY
		5,39 Nm	0,85 kW	SGMGH-09D2A6F-OY
		8,34 Nm	1,3 kW	SGMGH-13D2A6F-OY
		11,5 Nm	1,8 kW	SGMGH-20D2A6F-OY
		18,6 Nm	2,9 kW	SGMGH-30D2A6F-OY
		28,4 Nm	4,4 kW	SGMGH-44D2A6F-OY
		35,0 Nm	5,5 kW	SGMGH-55D2A6F-OY
		48,0 Nm	7,5 kW	SGMGH-75D2A6F-OY
		70,0 Nm	11,5 kW	SGMGH-1AD2A6F-OY
	95,4 Nm	15,0 kW	SGMGH-1ED2A6F-OY	
	Avec frein	2,84 Nm	0,45 kW	SGMGH-05D2A6H-OY
		5,39 Nm	0,85 kW	SGMGH-09D2A6H-OY
		8,34 Nm	1,3 kW	SGMGH-13D2A6H-OY
		11,5 Nm	1,8 kW	SGMGH-20D2A6H-OY
		18,6 Nm	2,9 kW	SGMGH-30D2A6H-OY
		28,4 Nm	4,4 kW	SGMGH-44D2A6H-OY
		35,0 Nm	5,5 kW	SGMGH-55D2A6H-OY
		48,0 Nm	7,5 kW	SGMGH-75D2A6H-OY
		70,0 Nm	11,5 kW	SGMGH-1AD2A6H-OY
95,4 Nm	15,0 kW	SGMGH-1ED2A6H-OY		

SGMSH - Servomoteurs 3 000 tr/min (1 -5 kW)



Caractéristiques techniques				Modèle
Codeur incrémental (17 bits) Arbre droit avec clavette et branchement	Sans frein	3,18 Nm	1,0 kW	SGMSH-10DCA6F-OY
		4,9 Nm	1,5 kW	SGMSH-15DCA6F-OY
		6,36 Nm	2,0 kW	SGMSH-20DCA6F-OY
		9,8 Nm	3,0 kW	SGMSH-30DCA6F-OY
		12,6 Nm	4,0 kW	SGMSH-40DCA6F-OY
		15,8 Nm	5,0 kW	SGMSH-50DCA6F-OY
	Avec frein	3,18 Nm	1,0 kW	SGMSH-10DCA6H-OY
		4,9 Nm	1,5 kW	SGMSH-15DCA6H-OY
		6,36 Nm	2,0 kW	SGMSH-20DCA6H-OY
		9,8 Nm	3,0 kW	SGMSH-30DCA6H-OY
		12,6 Nm	4,0 kW	SGMSH-40DCA6H-OY
		15,8 Nm	5,0 kW	SGMSH-50DCA6H-OY
Codeur absolu (17 bits) Arbre droit avec clavette et branchement	Sans frein	3,18 Nm	1,0 kW	SGMSH-10D2A6F-OY
		4,9 Nm	1,5 kW	SGMSH-15D2A6F-OY
		6,36 Nm	2,0 kW	SGMSH-20D2A6F-OY
		9,8 Nm	3,0 kW	SGMSH-30D2A6F-OY
		12,6 Nm	4,0 kW	SGMSH-40D2A6F-OY
		15,8 Nm	5,0 kW	SGMSH-50D2A6F-OY
	Avec frein	3,18 Nm	1,0 kW	SGMSH-10D2A6H-OY
		4,9 Nm	1,5 kW	SGMSH-15D2A6H-OY
		6,36 Nm	2,0 kW	SGMSH-20D2A6H-OY
		9,8 Nm	3,0 kW	SGMSH-30D2A6H-OY
		12,6 Nm	4,0 kW	SGMSH-40D2A6H-OY
		15,8 Nm	5,0 kW	SGMSH-50D2A6H-OY

SGMUH - Servomoteurs 6 000 tr/min (1 - 4 kW)

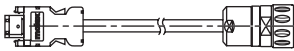
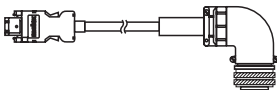


Caractéristiques techniques				Modèle
Codeur incrémental (17 bits) Arbre droit avec clavette	Sans frein	1,59 Nm	1,0 kW	SGMUH-10DCA61-OY
		2,45 Nm	1,5 kW	SGMUH-15DCA61-OY
		4,9 Nm	3,0 kW	SGMUH-30DCA61-OY
		6,3 Nm	4,0 kW	SGMUH-40DCA61-OY
	Avec frein	1,59 Nm	1,0 kW	SGMUH-10DCA6C-OY
		2,45 Nm	1,5 kW	SGMUH-15DCA6C-OY
		4,9 Nm	3,0 kW	SGMUH-30DCA6C-OY
		6,3 Nm	4,0 kW	SGMUH-40DCA6C-OY

Câbles d'alimentation

Symbole	Caractéristiques techniques	Modèle	Présentation	
A	Pour les servomoteurs 200 V sans frein SGMAH-□□A□□□1D-OY SGMPH-(01/02/04/08)A□□41D-OY	3 m	R88A-CAWA003S-DE	
		5 m	R88A-CAWA005S-DE	
		10 m	R88A-CAWA010S-DE	
		15 m	R88A-CAWA015S-DE	
		20 m	R88A-CAWA020S-DE	
	Pour les servomoteurs 200 V avec frein SGMAH-□□A□□□CD-OY SGMPH-(01/02/04/08)A□□4CD-OY	3 m	R88A-CAWA003B-DE	
		5 m	R88A-CAWA005B-DE	
		10 m	R88A-CAWA010B-DE	
		15 m	R88A-CAWA015B-DE	
		20 m	R88A-CAWA020B-DE	
	Pour les servomoteurs 200 V sans frein SGMPH-15A□□□1D-OY	3 m	R88A-CAWB003S-DE	
		5 m	R88A-CAWB005S-DE	
		10 m	R88A-CAWB010S-DE	
		15 m	R88A-CAWB015S-DE	
		20 m	R88A-CAWB020S-DE	
	Pour les servomoteurs 200 V avec frein SGMPH-15A□□□CD-OY	3 m	R88A-CAWB003B-DE	
		5 m	R88A-CAWB005B-DE	
		10 m	R88A-CAWB010B-DE	
		15 m	R88A-CAWB015B-DE	
		20 m	R88A-CAWB020B-DE	
	Pour les servomoteurs 400 V sans frein SGMAH-□□D□□□1D-OY SGMPH-□□D□□□1D-OY	3 m	R88A-CAWK003S-DE	
		5 m	R88A-CAWK005S-DE	
		10 m	R88A-CAWK010S-DE	
		15 m	R88A-CAWK015S-DE	
		20 m	R88A-CAWK020S-DE	
	Pour les servomoteurs 400 V avec frein SGMAH-□□D□□□CD-OY SGMPH-□□D□□□CD-OY	3 m	R88A-CAWK003B-DE	
		5 m	R88A-CAWK005B-DE	
		10 m	R88A-CAWK010B-DE	
		15 m	R88A-CAWK015B-DE	
		20 m	R88A-CAWK020B-DE	
	Pour les servomoteurs 400 V SGMGH-(05/09/13)D□ SGMSH-(10/15/20)D□ SGMUH-(10/15)D□ Pour les servomoteurs avec frein, un câble séparé (R88A-CAWC□□B-E) est nécessaire	3 m	R88A-CAWC003S-E	
		5 m	R88A-CAWC005S-E	
		10 m	R88A-CAWC010S-E	
		15 m	R88A-CAWC015S-E	
		20 m	R88A-CAWC020S-E	
	Pour les servomoteurs 400 V SGMGH-(20/30)D□ SGMSH-(30/40/50)D□ SGMUH-(30/40)D□ Pour les servomoteurs avec frein, un câble séparé (R88A-CAWC□□B-E) est nécessaire	3 m	R88A-CAWD003S-E	
		5 m	R88A-CAWD005S-E	
		10 m	R88A-CAWD010S-E	
		15 m	R88A-CAWD015S-E	
		20 m	R88A-CAWD020S-E	
	Pour les servomoteurs 400 V SGMGH-44D□ Pour les servomoteurs avec frein, un câble séparé (R88A-CAWC□□B-E) est nécessaire	3 m	R88A-CAWG003S-E	
		5 m	R88A-CAWG005S-E	
10 m		R88A-CAWG010S-E		
15 m		R88A-CAWG015S-E		
20 m		R88A-CAWG020S-E		
Pour les servomoteurs 400 V SGMGH-55D□ Pour les servomoteurs avec frein, un câble séparé (R88A-CAWC□□B-E) est nécessaire	3 m	R88A-CAWF003S-E		
	5 m	R88A-CAWF005S-E		
	10 m	R88A-CAWF010S-E		
	15 m	R88A-CAWF015S-E		
	20 m	R88A-CAWF020S-E		
Pour les servomoteurs 400 V SGMGH-(75/1A)D□ Pour les servomoteurs avec frein, un câble séparé (R88A-CAWC□□B-E) est nécessaire	3 m	R88A-CAWH003S-E		
	5 m	R88A-CAWH005S-E		
	10 m	R88A-CAWH010S-E		
	15 m	R88A-CAWH015S-E		
	20 m	R88A-CAWH020S-E		
Pour les servomoteurs 400 V SGMGH-1ED□ Pour les servomoteurs avec frein, un câble séparé (R88A-CAWC□□B-E) est nécessaire	3 m	R88A-CAWJ003S-E		
	5 m	R88A-CAWJ005S-E		
	10 m	R88A-CAWJ010S-E		
	15 m	R88A-CAWJ015S-E		
	20 m	R88A-CAWJ020S-E		
Câble de frein uniquement. Pour les servomoteurs 400 V avec frein SGMGH-□□D□ SGMSH-□□D□ SGMUH-□□D□	3 m	R88A-CAWC003B-E		
	5 m	R88A-CAWC005B-E		
	10 m	R88A-CAWC010B-E		
	15 m	R88A-CAWC015B-E		
	20 m	R88A-CAWC020B-E		

Câbles de codeur (pour CN2)

Symbole	Caractéristiques techniques	Modèle	Présentation	
B	Câble de codeur pour SGMH/PH Servomoteurs SGMAH-□□□□□□□□D-OY SGMPH-□□□□□□□□D-OY	3 m	R88A-CRWA003C-DE	
		5 m	R88A-CRWA005C-DE	
		10 m	R88A-CRWA010C-DE	
		15 m	R88A-CRWA015C-DE	
		20 m	R88A-CRWA020C-DE	
	Câble de codeur pour SGMGH/SH/UH Servomoteurs SGMGH-□ SGMSH-□ SGMUH-□	3 m	R88A-CRWB003N-E	
		5 m	R88A-CRWB005N-E	
		10 m	R88A-CRWB010N-E	
		15 m	R88A-CRWB015N-E	
		20 m	R88A-CRWB020N-E	

Câbles de contrôle (pour CN1)

Symbole	Description	Connecter à	Modèle	
③	Câble de contrôle (1 axes)	Cartes de contrôle d'axes CS1W-MC221 CS1W-MC421 C200H-MC221	1 m	R88A-CPW001M1
			2 m	R88A-CPW002M1
			3 m	R88A-CPW003M1
			5 m	R88A-CPW005M1
			1 m	R88A-CPW001M2
	Câble de contrôle (2 axes)	Cartes de contrôle d'axes CS1W-MC221 CS1W-MC421 C200H-MC221	2 m	R88A-CPW002M2
			3 m	R88A-CPW003M2
			5 m	R88A-CPW005M2
			-	R88A-TC04-E
			1 m	R88A-CMUK001J3-E2
Bornier (4 axes)	Carte de contrôle d'axes C200HW-MC402-E	-	R88A-CMX001S-E	
Câble de connexion au servodriver (1 axe)		1 m	R88A-CMX001J1-E	
Câbles de contrôle d'unité API (4 axes)		1 m	R88A-CMX001J1-E	
④	Bornier d'interface	Cartes de contrôle de position CS1W-NC1□3, CJ1W-NC1□3 ou C200HW-NC113	XW2B-20J6-1B (1 axe)	
		Cartes de contrôle de position CS1W-NC2□3/4□3, CJ1W-NC2□3/4□3 ou C200HW-NC213/413	XW2B-40J6-2B (2 axes)	
		CQM1H-PLB21 CQM1-CPU43	XW2B-20J6-3B (1 axe)	
		CJ1M-CPU22/23	XW2B-20J6-8A (1 axe) XW2B-40J6-9A (2 axes)	
⑤	Câble vers le servodriver	Borniers Servo XW2B-□0J6-□B	1 m	XW2Z-100J-B4
			2 m	XW2Z-200J-B4
⑥	Câble de connexion pour carte de contrôle de position	C200H-NC112	0,5 m	XW2Z-050J-A1
			1 m	XW2Z-100J-A1
		C200H-NC211	0,5 m	XW2Z-050J-A2
			1 m	XW2Z-100J-A2
		CQM1-CPU43-V1 et CQM1H-PLB21	0,5 m	XW2Z-050J-A3
			1 m	XW2Z-100J-A3
		CS1W-NC113 et C200HW-NC113	0,5 m	XW2Z-050J-A6
			1 m	XW2Z-100J-A6
		CS1W-NC213/413 et C200HW-NC213/413	0,5 m	XW2Z-050J-A7
			1 m	XW2Z-100J-A7
		CS1W-NC133	0,5 m	XW2Z-050J-A10
			1 m	XW2Z-100J-A10
		CS1W-NC233/433	0,5 m	XW2Z-050J-A11
			1 m	XW2Z-100J-A11
		CJ1W-NC113	0,5 m	XW2Z-050J-A14
			1 m	XW2Z-100J-A14
		CJ1W-NC213/413	0,5 m	XW2Z-050J-A15
			1 m	XW2Z-100J-A15
		CJ1W-NC133	0,5 m	XW2Z-050J-A18
			1 m	XW2Z-100J-A18
CJ1W-NC233/433	0,5 m	XW2Z-050J-A19		
	1 m	XW2Z-100J-A19		
CJ1M-CPU22/23	0,5 m	XW2Z-050J-A27		
	1 m	XW2Z-100J-A27		
⑦	Câble de contrôle	Pour les contrôleurs d'utilisation générale	1 m	R88A-CPW001S ou JZSP-CKI01-2
			2 m	R88A-CPW002S ou JZSP-CKI01-2
⑧	Câble bornier de relais	Contrôleur à usage général	1 m	R88A-CTW001N
			2 m	R88A-CTW002N
	Bloc de bornier de relais		-	XW2B-50G5

Batterie de secours pour le codeur absolu (pour CN8)

Symbole	Nom	Modèle
I	Batterie pour drivers 30 W à 5 kW	JZSP-BA01
	Batterie pour drivers 6 kW à 15 kW	JZSP-BA01-1

Câble (pour CN5)

Symbole	Nom	Modèle
J	Câble de surveillance analogique	R88A-CMW001S ou DE9404559

Options (pour CN3)

Symbole	Nom	Modèle
⑪	Unité de paramétrages avec câble	JUSP-OP02A-2 ou R88A-PR02W
⑫	Câble de connexion à l'ordinateur	R88A-CCW002P2 ou JZSP-CMS02

Connecteurs

Caractéristiques techniques	Modèle
Connecteur d'E/S de contrôle (pour CN1)	R88A-CNU11C ou JZSP-CKI9
Connecteur de codeur pour driver Sigma-II (pour CN2)	JZSP-CMP9-1
Connecteur d'alimentation Hypertac IP67 (pour moteurs 200 V SGMMAH/PH-□□A□□□□D-OY)	SPOC-06K-FSDN169
Connecteur d'alimentation Hypertac IP67 (pour moteurs 400 V SGMMAH/PH-□□D□□□□D-OY)	LPRA-06B-FRBN170
Connecteur de codeur Hypertac IP67 (pour moteurs SGMMAH/PH-□□□□□□□D-OY)	SPOC-17H-FRON169
Connecteur d'alimentation Armée IP67 (pour moteurs 400 V SGMGH-(05/10/13)D□, SGMSh-(10/15/20)D□, SGMUH-(10/15)D□)	MS3108E18-10S
Connecteur d'alimentation Armée IP67 (pour moteurs 400 V SGMGH-(20/30/44)D□, SGMSh-(30/40/50)D□, SGMUH-(30/40)D□)	MS3108E22-22S
Connecteur d'alimentation Armée IP67 (pour moteurs 400 V SGMGH-(55/75/1A/1E)D□)	MS3108E32-17S
Connecteur de frein Armée IP67 (pour servomoteurs 400 V SGMGH-□, SGMSh-□, SGMUH-□)	MS3108E10SL-3S
Connecteur de codeur Armée IP67 (pour moteurs SGMGH-□, SGMSh-□, SGMUH-□)	MS3108E20-29S

Filtres

Caractéristiques techniques (Servodriver applicable)	Modèle	Courant nominal	Tension nominale
SGDH-A3AE-OY,SGDH-A5AE-OY,SGDH-01AE-OY,SGDH-02AE-OY	R88A-FIW104-SE	4 A	250 Vc.a. monophasé
SGDH-04AE-OY	R88A-FIW107-SE	7 A	
SGDH-08AE-S-OY	R88A-FIW115-SE	15 A	
SGDH-15AE-S-OY	R88A-FIW125-SE	25 A	
SGDH-05DE-OY,SGDH-10DE-OY,SGDH-15DE-OY	R88A-FIW4006-SE	6 A	400 Vc.a. triphase
SGDH-20DE-OY,SGDH-30DE-OY	R88A-FIW4010-SE	10 A	
SGDH-50DE-OY	R88A-FIW4020-SE	20 A	
SGDH-60DE-OY,SGDH-75DE-OY	R88A-FIW4030-SE	30 A	
SGDH-1ADE-OY,SGDH-1EDE-OY	R88A-FIW4055-SE	55 A	

Résistance régénérative extérieure

Modèle de servodriver	Modèle d'unité de résistance régénérative	Caractéristiques techniques	Perte de puissance admissible
SGDH-60DE-OY à -75DE-OY	JUSP-RA18	18 Ω, 880 W	180 W
SGDH-1ADE-OY à -1EDE-OY	JUSP-RA19	14,25 Ω, 1 760 W	350 W

Logiciel pour PC

Caractéristiques techniques	Modèle
SigmaWin	CD MOTION TOOLS
WMON Win Version 2.0	

Unités optionnelles (pour CN10)

Symbole	Nom	Modèle
⑬	Contrôleur 1,5 axe avec interface Host Link	R88A-MCW151-E
	Contrôleur 1.5 axe avec interface DeviceNet	R88A-MCW151-DRT-E
	Carte d'interface Mechatrolink-I	JUSP-NS100
	Carte d'interface Mechatrolink-II	JUSP-NS115
	Carte d'interface DeviceNet avec fonctionnalité de positionnement	JUSP-NS300
	Carte d'interface PROFIBUS-DP avec fonctionnalité de positionnement	JUSP-NS500
	Positionneur. Positionnement Point-à-point polyvalent	JUSP-NS600

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.