

- Carte de commande d'axes pour automate CJ1.
- Contrôle boucle ouverte par commande par train d'impulsions 500 kHz
- Sorties train d'impulsions collecteur ouvert ou driver de ligne
- Carte 1, 2 ou 4 axes.

Caractéristiques techniques -----

- Carte de commande d'axes pour toute la série des automates CJ1
- Contrôle boucle ouverte par commande train d'impulsions 500 kHz
- 2 types de sorties train d'impulsions :
 - Cartes CJ1W-NCx13 : sortie collecteur ouvert
 - Cartes CJ1W-NCx33 : sortie driver de ligne
- Capacité mémoire de données :
Les données sont enregistrées en mémoire flash dans la carte CS1W-NC
 - Séquences de déplacements, vitesses, positions : 100
 - Temps d'accélération et temps de décélération : 9
 - Temps de pause : 19
 - Zones : 3
- Principales fonctions :
 - Contrôle position : mode direct, mode mémoire et avance prédéfinie sur interruption
 - Contrôle vitesse
 - Autres fonctions : Recherche d'origine, Apprentissage des positions, marche pas à pas (JOG), Compensation de jeu, ...
- Logiciel CX-Position sous Windows pour la programmation, paramétrage, mise en œuvre et surveillance

Références documentation -----

- Manuel d'utilisation des cartes CJ1W-NC : W397E1-1

Références : -----

Cartes de commandes d'axes CJ1W-NC

Nombres d'axes	Type de sorties train d'impulsions	
	Sorties collecteur ouvert	Sorties driver de ligne
1 axe	CJ1W-NC113	CJ1W-NC133
2 axes	CJ1W-NC213	CJ1W-NC233
4 axes	CJ1W-NC413	CJ1W-NC433

Logiciel

Sous Windows CX-Position : **WS02-NCTC1-E**

Système d'exploitation : Windows 95/98/2000/NT 4.0. Unité centrale : Pentium 100MHz ou plus
RAM : 32Mo ou plus, espace disque nécessaire : 50 Mo minimum

Système de câblage pour les cartes CJ1W-NC :

Nom	Connexion possible	Références
Borniers d'interface	CJ1W-NC113 et CJ1W-NC213 (communication pas supportée)	XW2B-20J6-1B
	CJ1W-NC413 et CJ1W-NC433, CJ1W-NC213 et CJ1W-NC233 (communication pas supportée)	XW2B-40J6-2B
	CJ1W-NC413 et CJ1W-NC433, CJ1W-NC213 et CJ1W-NC233 (communication RS442 pour variateur Smart step R7D)	XW2B-40J6-4A
Câble entre la carte de commande et le bornier	CJ1W-NC113 vers variateur série W R88D-WT	XW2Z-xxxJ-A14
	CJ1W-NC213 / CJ1W-NC413 vers variateur série W R88D-WT	XW2Z-xxxJ-A15
	CJ1W-NC113 vers variateur Smart Step R7D	XW2Z-xxxJ-A16
	CJ1W-NC213 / CJ1W-NC413 vers variateur Smart Step R7D	XW2Z-xxxJ-A17
	CJ1W-NC133 vers variateur série W R88D-WT	XW2Z-xxxJ-A18
	CJ1W-NC233 / CJ1W-NC433 vers variateur série W R88D-WT	XW2Z-xxxJ-A19
	CJ1W-NC133 vers variateur Smart Step R7D	XW2Z-xxxJ-A20
	CJ1W-NC233 / CJ1W-NC433 vers variateur Smart Step R7D	XW2Z-xxxJ-A21
Câble bornier - variateur	Bornier vers variateur série W R88D-WT	XW2Z-xxxJ-B5
	Bornier vers variateur Smart Step R7D	XW2Z-xxxJ-B5
	Bornier vers variateur Smart Step R7D avec communication RS422	XW2Z-xxxJ-B7

Performances et spécifications -----

Spécifications		Modèles		
		CJ1W-NC113 / 133	CJ1W-NC213 / 233	CJ1W-NC413 / 433
A.P.I compatibles		Toute la série CJ1		
Température de fonctionnement		0 à 55°C		0 à 50°C
Tension alimentation externe		24Vcc +/-10% et 5 Vcc +/-5% (driver de ligne)		24Vcc +/-10% et 5 Vcc +/-5% (driver de ligne)
Mots mémoire interne utilisés		5 mots	10 mots	20 mots
Mode de contrôle		Boucle ouverte commande par train d'impulsions		
Nombre d'axes contrôlés		1 axe	2 axes	4 axes
Unité de contrôle		Impulsions		
Fonctions de positionnement		Mode direct et mode mémoire. Mode incrémental ou absolu		
Fonctions de positionnement	Indépendant	1 axe	2 axes indépendants	4 axes indépendants
	Interpolation linéaire	NON	2 axes max.	4 axes max.
	Contrôle vitesse	1 axe	2 axes indépendants	4 axes indépendants
	Avance sur interruption	1 axe	2 axes indépendants	4 axes indépendants
Positions	Plage	-1.073.741.823 à +1.073.741.823 pulses		
	Nbre données	100 par axes		
Vitesses	Plage	1 à 500.000 pulses par secondes		
	Nbre données	100 par axes		
Accélération / décélération	Plage	0 à 250 secs. jusqu'à la vitesse maximum		
	Nbre données	9 accélérations par axes, 9 décélérations par axes		
Fonctions	Recherche origine	Signal proximité d'origine sélectionnable (pas, NO, NF) Signal d'origine sélectionnable (no, NF) Méthode de recherche d'origine sélectionnable Compensation d'origine : -1.073.741.823 à +1.073.741.823 pulses		
	Pas à pas (jog)	Une marche Pas à pas (JOG) exécuté à une vitesse donnée		
	Temps de pause	19 par axes, de 0 à 9,99 secs.		
	Courbes en S	Courbe trapézoïdale ou courbes S sélectionnable par axe		
	Zones	Un drapeau passe à ON quand la position courante correspond à la zone spécifiée. 3 zones par axe.		
	Limites software	Entre -1.073.741.823 à +1.073.741.823 pulses		
	Compensation jeu	De 0 à 9999 pulses. Compensation de vitesse possible		
	Apprentissage	A partir d'une commande API, la position courante est enregistrée comme donnée position.		
	Arrêt décélération	Décélération jusqu'à l'arrêt selon un temps spécifié		
	Arrêt d'urgence	L'entrée arrêt d'urgence coupe la sortie pulses		
	Mise à jour position	La position courante est fixée à une valeur donnée		
	Override	En cours de déplacement, la vitesse à atteindre est multipliée par un coefficient de 1% à 999%		
	Sauvegarde données	Sauvegarde dans la mémoire Flash (100.000 écritures) Lecture des données dans la zone mémoire API Lecture des données et sauvegarde avec CX-Position		
Entrées pour chaque axe		Fins de courses CW et CCW, proximité d'origine, origine, arrêt d'urgence, position atteinte, entrée d'interruption		
Sorties pour chaque axe		Sorties pulses, RAZ compteur d'erreur ou ajustement d'origine en fonction du mode choisi		
Période sortie pulses		De 4 à 8 msec.		
Temps de démarrage		2 msec. Min. (voir manuel d'utilisation)		
Fonction auto-diagnostic		Vérification mémoire Flash, perte mémoire et bus		
Fonction détection d'erreur		Surcourse, erreur CPU, limite software et arrêt d'urgence		

Contrôle position -----

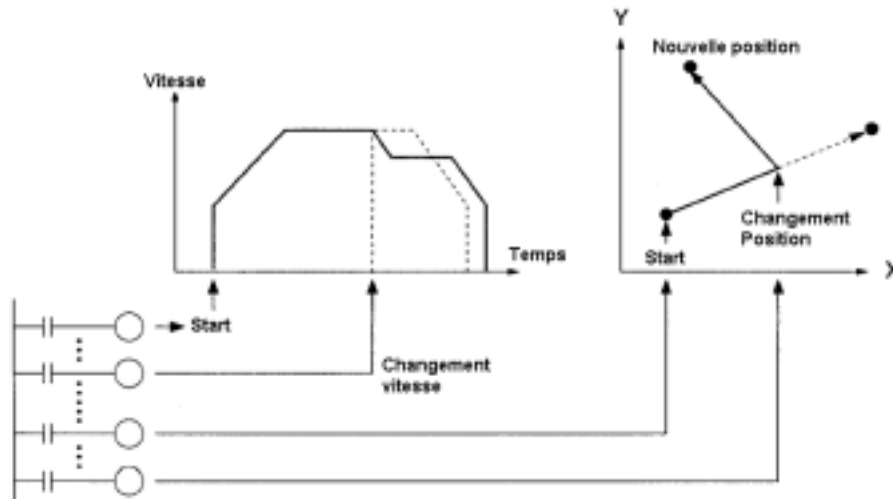
Le positionnement peut être utilisé soit en mode incrémental (position définie par rapport à la position courante) soit en mode absolu (position définie par rapport à l'origine).

Deux modes de fonctionnements sont utilisables le mode direct et le mode mémoire.

Mode direct :

En mode direct, les positions et les vitesses sont fixées directement par le programme de l'unité centrale. Les séquences de déplacements sont également commandées directement par le programme de l'unité centrale.

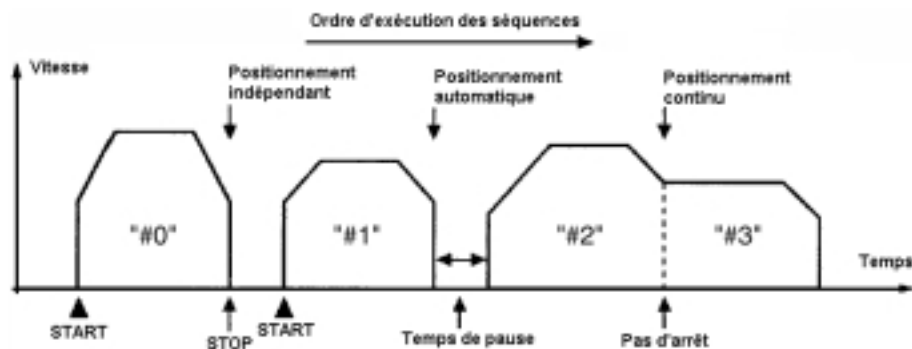
Il est possible en mode direct de modifier en cours de déplacement la vitesse ou la position à atteindre.



Mode mémoire :

En mode mémoire, les séquences de déplacements sont stockées dans la mémoire de la carte et exécutées sur commande venant du programme de l'unité centrale qui doit spécifier quelle séquence est exécutée.

La définition de la séquence spécifie l'enchaînement avec la séquence suivante. Ci dessous #0, #1, #2 et #3 désigne le numéro de la séquence.



Les déplacements en interpolation linéaire sont exécutés en mode mémoire.

Avance prédéfinie sur interruption :

Quand l'entrée interruption est validée, le positionnement est poursuivi pour un montant spécifié de pulses.

