OMRON

CATALOGUE GENERAL 2011/2012

Contrôle d'axes et variation de fréquence

realizing

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

CATALOGUE GENERAL 2011/2012

Contrôle d'axes et variation de fréquence

www.omron.fr

Remarque :
Bien que nous nous efforcions d'atteindre la perfection, Omron Europe BV et/ou ses filiales et partenaires n'offrent aucune garantie et n'assument aucune responsabilité pour ce qui est de l'exactitude ou de l'exhaustivité des informations fournies dans ce catalogue. Les informations de ce catalogue sont fournies « en l'état », sans garantie d'aucune sorte, expresse ou implicite, y compris les garanties de qualité marchande, d'adéquation à une finalité particulière et d'exemption de contrefaçon, cette liste n'étant pas limitative. Dans une juridiction où l'exclusion des garanties implicites n'est pas valide, cette exclusion doit être remplacée par l'exclusion valide correspondant au mieux à l'intention et l'objectif de l'exclusion originale. Omron Europe BV et/ou ses filiales et partenaires se réservent le droit d'apporter des modifications à leurs produits, à leurs caractéristiques et informations à leur seule discrétion, à tout moment et sans préavis. Les informations contenues dans ce catalogue peuvent devenir obsolètes. Omron Europe BV et/ou ses filiales et partenaires ne peuvent être obligés d'en mettre à jour le contenu.

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

Sommaire

Solutions d'automatisation de machines

Ce catalogue a été créé pour vous aider à sélectionner la solution d'automatisation pour machine correcte pour votre application. Spécifiquement créés en fonction des besoins du clients, nos nouveaux contrôleurs d'axes, servomoteurs et variateurs de fréquence sont destinés à vous permettre de fabriquer des machines plus rapides, plus flexibles et totalement fiables. Outre une fiabilité et des performances élevées du produit, Omron offre une intégration aisée du produit afin de créer des solutions pour machines totalement flexibles.

Le catalogue Contrôle d'axes et variation de fréquence 2011 présente EtherCAT comme un réseau machine unique, bénéficiant d'un réseau Ethernet standard avec précision de synchronisation élevée entre les appareils. Sur la base de produits d'une qualité éprouvée et fort d'une expérience de plus de 50 ans en automatisation des machines, Omron offre une vaste gamme de produits EtherCAT dont des contrôleurs d'axes, des servomoteurs, des variateurs de fréquence, des systèmes de vision et des modules d'E/S distribués.

Cette vaste gamme de produits est complétée par notre nouvelle série de moteurs linéaires optimisés et de robots SCARA. Omron offre des composants pour moteurs linéaires ou des systèmes linéaires personnalisés complets. La série de robots SCARA est spécifiquement conçue pour les applications point à point, afin de simplifier vos machines et de réduire le temps de fabrication.

Omron propose également une plus vaste gamme de produits que vous découvrirez en visionnant le DVD fourni.

Pour plus d'informations sur les solutions d'automatisation de machines Omron, veuillez visiter notre mini–site d'Automatisation évolutive des machines à l'adresse **scalablemachine.info**

002 Présence Omron

003 Produits présentés

004 Automatisation évolutive des machines

006 Compétence d'Omron

008 Fiabilité du produit et service

010 Vue d'ensemble des produits

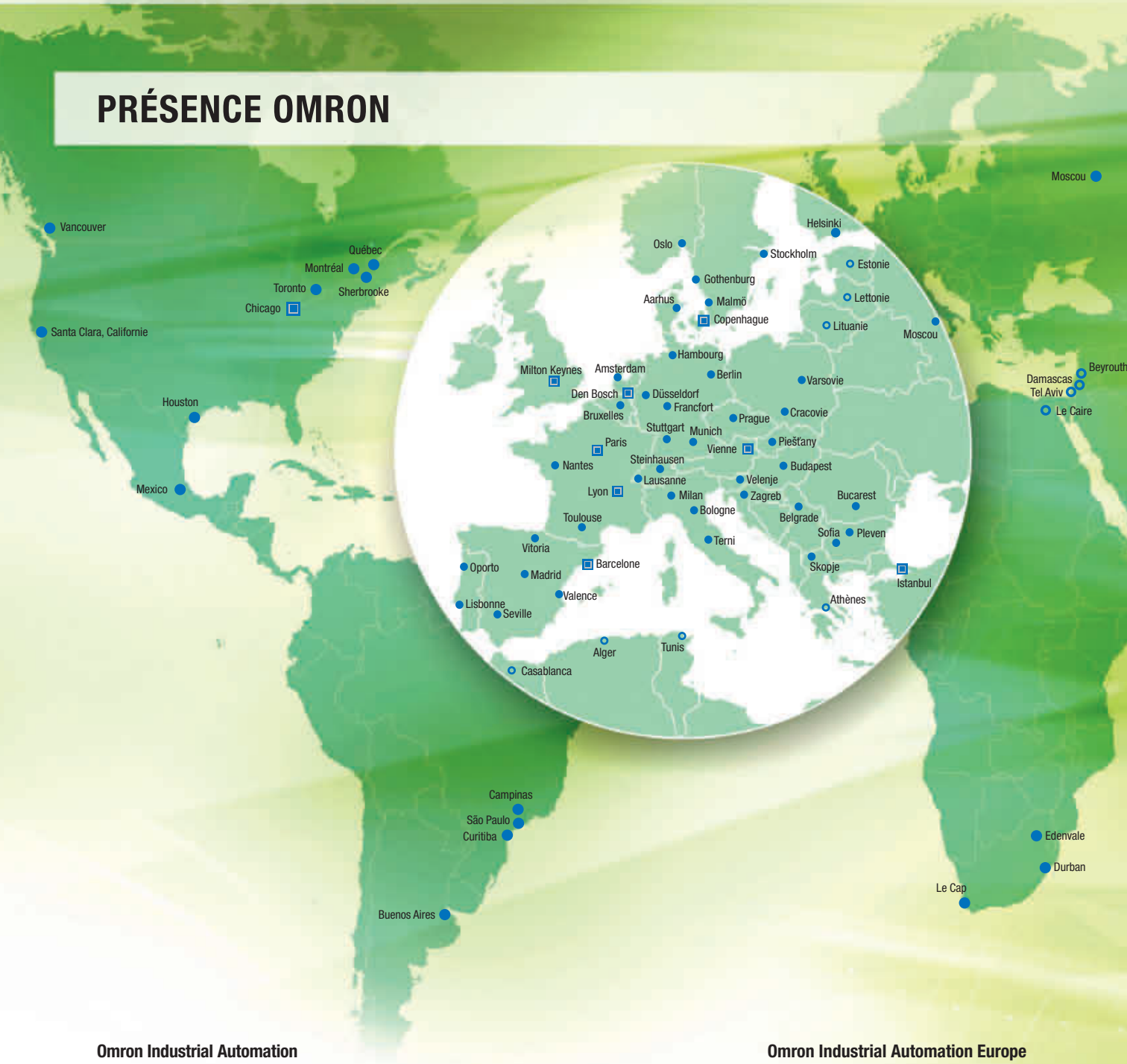
012 Produits Omron

020 Études de cas

021 Table des matières

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

PRÉSENCE OMRON



Omron Industrial Automation

Faisant partie d'Omron Corporation, Omron Industrial Automation est un fabricant à l'échelle mondiale de produits de technologie avancée et l'un des principaux fournisseurs d'expertise d'application. Les technologies d'Omron Industrial Automation sont présentes dans les usines et les machines à travers le monde.

Omron Industrial Automation Europe

Nous maintenons une position de leader dans le secteur de l'automatisation industrielle et des machines en Europe depuis plus de 30 ans. Omron propose des ressources globales aux clients de tous les pays européens, y compris des installations de développement et de fabrication.

Omron – Une entreprise mondiale qui reste avant tout à dimension humaine

« Une entreprise mondiale qui reste avant tout à dimension humaine », telle est la culture d'Omron, qui met un point d'honneur à être proche de ses clients. Nous sommes une entreprise mondiale qui entend conserver sa dimension humaine, confirmant ainsi notre souhait de maintenir une communication empreinte de simplicité et de souplesse. Nos ingénieurs des ventes et nos ingénieurs en application sur site travaillent en étroite collaboration pour proposer des solutions et l'assistance nécessaire à chaque étape de votre application.

Omron Industrial Automation Europe

- Plus de 1 800 employés dans 28 pays européens
- 50 locaux techniques
- 8 centre de compétence en automatisation
- Ligne d'assistance dans 14 langues européennes

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

PRODUITS

CONTRÔLEURS D'AXES

API série CJ avec EtherCAT

- Unité de contrôle de position CJ1W-NF avec EtherCAT
- Support pour maximum 16 axes et 64 variateurs, systèmes de vision et modules d'E/S déportés

Page 35

Trajexia avec EtherCAT

- Contrôle parfait de 64 axes
- Adaptabilité avec cartes maîtres EtherCAT pour 4, 16 et 64 axes
- Prend en charge servomoteurs, variateurs, systèmes de vision et modules d'E/S déportés

Page 25

SERVOMOTEURS

Page 59, 83

Servodriver Accurax G5

- Fréquence de réponse des boucles d'asservissement élevée de 2 kHz
- EtherCAT et sécurité intégrée
- Moteurs rotatifs et linéaires

Moteur rotatif Accurax G5

- Plage de puissance de 50 à 15 kW
- Protection IP67 et couple de denture faible

Page 129

Solutions de moteur linéaire Accurax

- Plage de force du moteur linéaire de 26,5 à 760 N
- Types de moteur sans noyau ou avec noyau en fer disponibles
- Large palette de plus de 100 axes de moteurs linéaires standard

Page 157,173

VARIATEURS DE FRÉQUENCE

Variateur MX2

- Couple de démarrage de 200 %
- Contrôle moteur asynchrone (IM) et synchrone (PM)
- Fonctionnalité de positionnement et programmation logique intégrées
- Carte EtherCAT en option

Page 225

ROBOTS INDUSTRIELS

Robots SCARA

- Large palette de portées et de charges à des fins de réglage pour votre application
- Versions spécifiques comme salle blanche C10 et Étanche aux poussières et étanche à l'humidité IP65

Page 277

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

AUTOMATISATION ÉVOLUTIVE DES MACHINES

Avec plus de 50 000 clients constructeurs de machines dans le monde, dont 10 000 en Europe, et 75 ans d'expérience dans le secteur de l'automatisation des machines, nous sommes fiers d'aider ces entreprises à réaliser leur rêve : des machines d'envergure internationale avec un fonctionnement garanti sans faille. Car quand nous disons que ça marche, CA MARCHE !

Cette devise symbolise nos valeurs fondamentales qui consistent à vous aider grâce à un personnel qualifié et expérimenté, des produits de qualité qui fonctionnent dans des conditions bien plus complexes que leurs spécifications publiées et un engagement fidèle envers nos clients.

Nous devons notre réussite à des solutions adaptées aux besoins de nos clients, que cette solution soit utilisée de façon fixe ou sur une machine extrêmement souple.

Nous pensons qu'il s'agit là d'une base solide pour commencer à transformer VOS IDÉES en MACHINES ÉPROUVÉES.

AUTOMATISATION OPTIMISÉE

Ce type d'automatisation s'adresse aux petites machines compactes utilisées pour une seule et même tâche. Elle peut s'intégrer à des machines autonomes ou des modules au sein d'une plus grande machine. Sa qualité réside dans sa simplicité, sa compacité et son bon rapport performances / coûts.

Principales caractéristiques

- Contrôle API compact, rapide et robuste
- Jusqu'à 4 axes en contrôle point par point
- Interface homme–machine (IHM), servodrivers et variateurs inclus
- Accès à distance au contrôleur

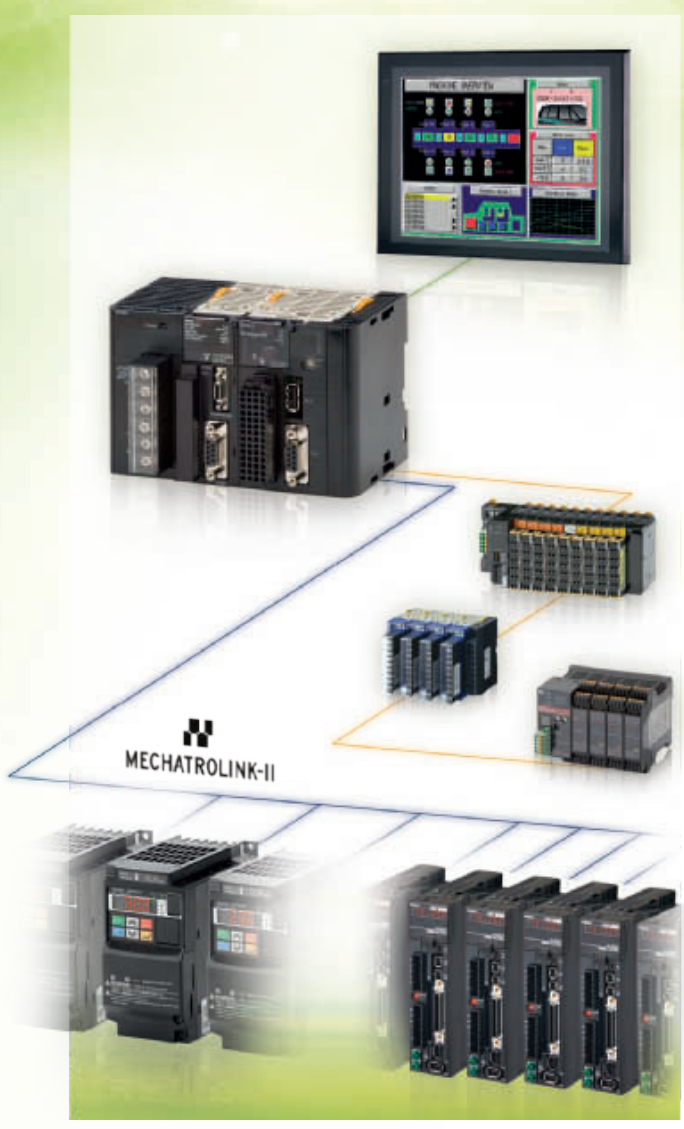
AUDIN - 8, avenue de la malle - 51370 Saint Brice Courcelles - Tel : 03.26.04.20.21 - Fax : 03.26.04.28.20 - Web : http: www.audin.fr - Email : info@audin.fr

AUTOMATISATION DE FLUX

Destinée à l'automatisation flexible et de grande vitesse, ce type d'automatisation repose sur une connectivité « entièrement numérique » sur l'ensemble des couches. Les fonctions essentielles telles que le contrôle d'axes, la régulation et la sécurité sont gérées à partir d'un logiciel unique. De plus, l'ensemble des périphériques sont accessibles depuis un point unique. Cette approche intégrée facilite la programmation et l'utilisation à distance depuis le périphérique de terrain.

Principales caractéristiques

- Bus mécatronique : jusqu'à 30 axes synchronisés
- Un seul logiciel pour traiter l'ensemble des tâches d'automatisation
- Visualisation active avec fonctionnalité intelligente pour la configuration et surveillance des périphériques
- Accès à distance sur l'ensemble des couches d'automatisation



AUTOMATISATION DE FLUX

L'automatisation X-Stream permet de contrôler l'ensemble de la cellule de production. Elle permet d'obtenir un niveau de performances optimal des machines grâce à un SEUL contrôleur de machines, un bus de terrain Ethernet ultra rapide, une interface homme–machine sur PC industriel et l'intégration de systèmes de vision et de robotique – éléments clés d'une solution d'automatisation. Notre objectif principal consiste à ce que nos personnels respectifs s'engagent dans UN défi commun : créer des machines exceptionnelles !

Principales caractéristiques

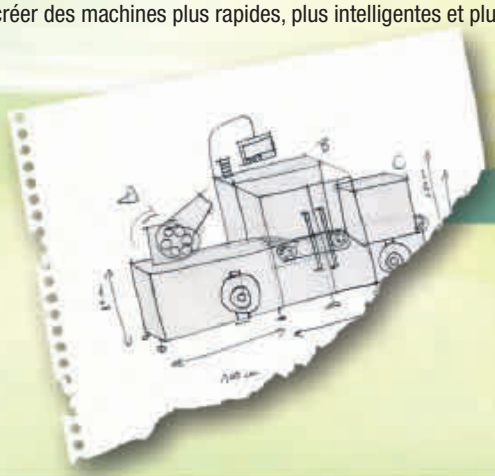
- Contrôle synchronisé de 64 axes
- PC industriel pour la visualisation et le stockage de données
- Contrôle de robot SCARA et de moteur linéaires
- Inspection 2D et 3D à positionnement rapide via le système de vision

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

COMPÉTENCE D'OMRON

De votre idée de départ … à votre machine finale !

Les produits et les concepts ne suffisant plus, nous avons décidé de vous accompagner à chaque phase de votre implantation, pour vous aider à créer des machines plus rapides, plus intelligentes et plus économiques.



UNE MACHINE

COMPÉTENCES

CONCEPTION

Nos ingénieurs des ventes et nos ingénieurs d'application vous aident à concevoir la meilleure solution machine pour votre application. Grâce à leurs compétences et à leur expérience, ils seront en mesure de vous proposer les bonnes solutions.

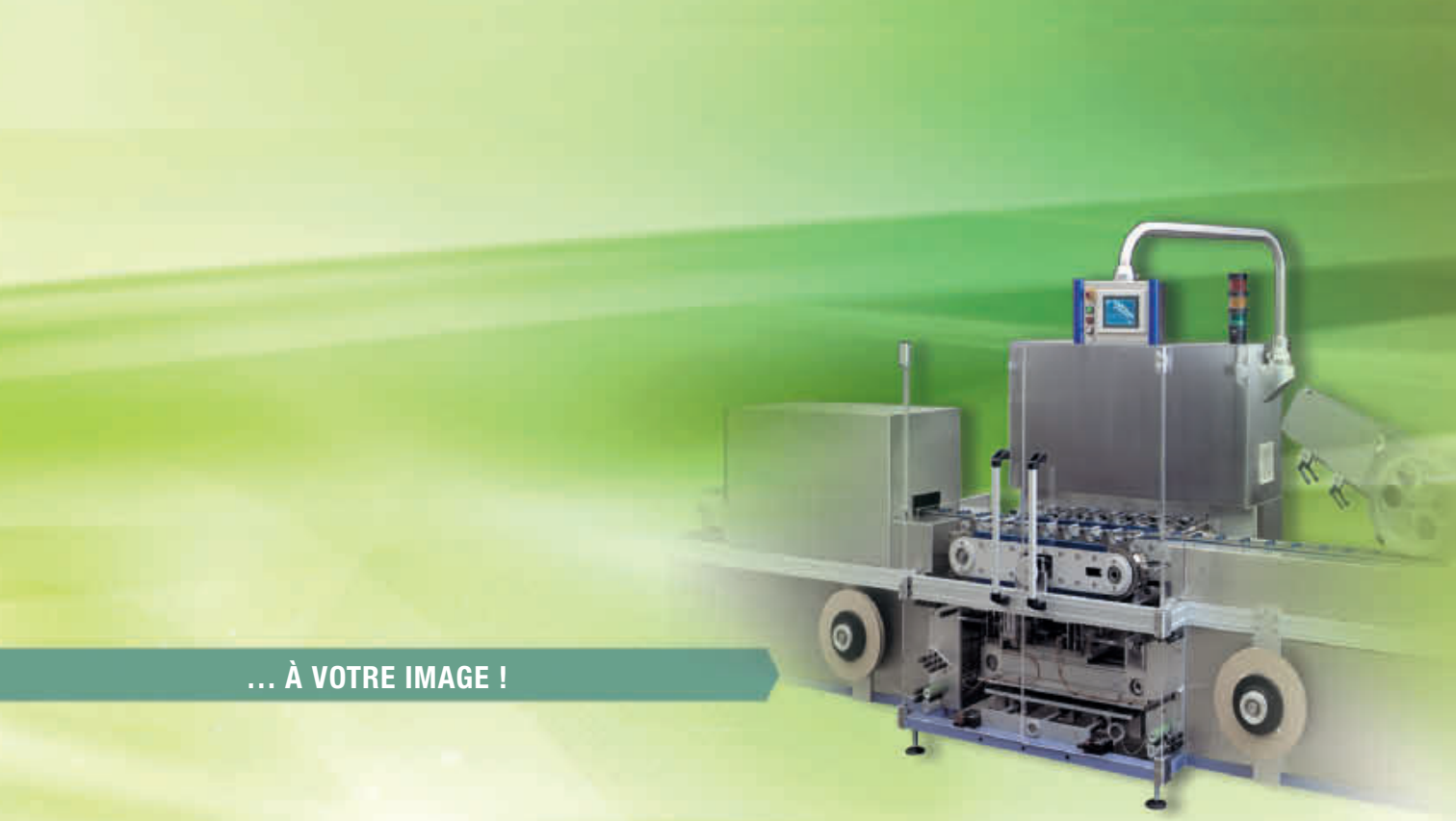
VALIDATION TECHNIQUE

Dès le début de notre engagement, nous désignons un ingénieur applications pour coordonner tous les aspects techniques du projet. Son rôle principal est de déterminer l'architecture d'automatisme des machines en fonction de vos besoins techniques et professionnels.

Une validation technique peut être obtenue auprès de nos ingénieurs en application et spécialistes produits. Nos ressources incluent :

- 8 centres de compétences en automatisation pour tester et améliorer votre solution d'application
- 50 bureaux techniques locaux

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



… À VOTRE IMAGE !

CONFIANCE

DÉVELOPPEMENT

Dès le début de votre développement, un ingénieur d'application dédié vous aide à trouver la meilleure fonctionnalité pour votre machine.

EN SÉRIE

Durant la production, l'offre de services Omron inclut :

- Un membre dédié du service client, qui sera à votre disposition pour vous assister d'un point de vue logistique.
- Livraison du produit dans les 2 jours

SERVICE APRÈS VENTE

Omron propose à vos utilisateurs finaux des mises à niveau logicielles régulières, un service de réparation rapide et une assistance internationale :

- Réparation porte à porte en moins de 5 jours
- Assistance internationale dans 300 bureaux répartis dans 80 pays

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

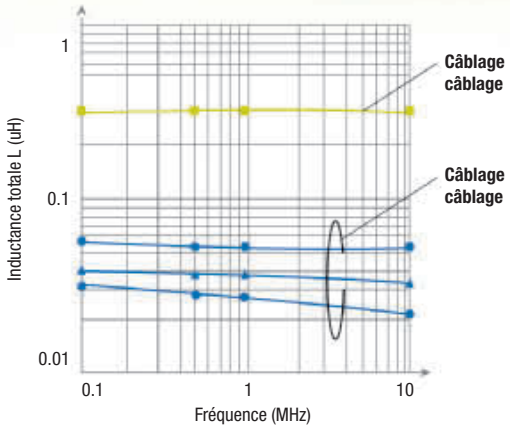
FIABILITÉ DU PRODUIT ET SERVICE

Fiabilité dans des conditions industrielles exigeantes

Grâce à notre vaste expérience dans le domaine du contrôle d'axes en Europe, Omron propose des produits de contrôle d'axes et de variation de fréquence alliant fiabilité et robustesse, comme l'illustrent nos faibles taux de défaillance. Le Centre Européen de Réparation propose également une réparation porte à porte en moins de 5 jours et garantit un temps d'arrêt minimal en cas de défaillance d'une machine. Avant tout, les nouveaux produits de contrôle d'axes et de variation de fréquence sont conçus et fabriqués pour offrir une fiabilité optimale dans des conditions industrielles exigeantes.

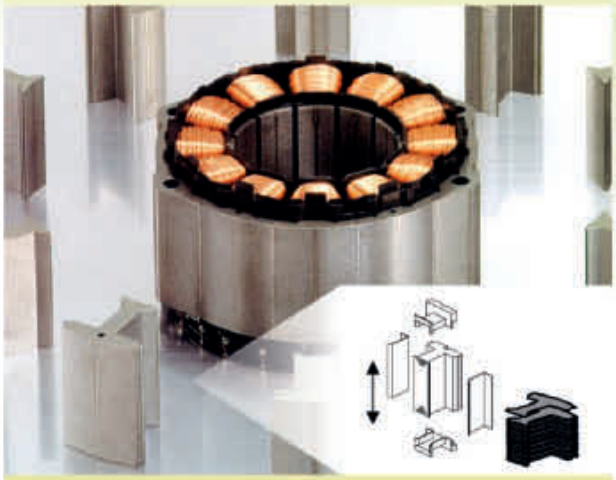
TECHNOLOGIE

FONCTIONNEMENT PENDANT 10 ANS



La nouvelle gamme de variateurs a été conçue pour garantir un fonctionnement continu pendant 10 ans. La conception « Low Inductance Power Circuit (LIPC) » entraîne une réduction importante des pertes au niveaux des IGBT et des diodes volantes (SFD). Cela prolonge la durée de vie des composants d'alimentation et réduit le stress lors d'une utilisation à une fréquence de découpage élevée.

TECHNOLOGIE DE MOTEURS AMÉLIORÉE



Les servomoteurs utilisent des noyaux entaillés pour augmenter la densité d'enroulement, produisant ainsi le même flux magnétique dans un moindre volume. Cependant, Omron utilise en outre la technologie PACK & CLAMP, augmentant la densité du noyau du servomoteur et réduisant de 40 % les pertes de fer. Les paquets de tôles stator sont emballés, puis simplement bridés.

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

ASSURANCE

ASSISTANCE PRODUIT

5 JOURS
RÉPARATION ET LIVRAISON EXPRESSES

24 HEURES
TEMPS DE RÉPONSE

3 JOURS
STANDARD RÉPARATION

Omron répare votre produit avec un personnel expérimenté et formé recourant aux dernières technologies. Nous traitons et répondons à vos commandes et questions en moins de 24 heures.

Le Centre Européen de Réparation et de Service (CER&S) peut réparer un produit en 3 jours ouvrables. Pour les pays de l'UE, nous proposons également un service de réparation expresse en 5 jours, qui incluent 3 jours de temps de réparation et de transport.

Pour les variateurs haute tension, un ingénieur du CER&S ou de l'un de ses partenaires agréés se rend chez le client et répare le produit sur site.

Le centre de service peut également prendre en charge le flashage et la mise à jour du logiciel du matériel afin de préserver la compatibilité du produit tout au long de la durée de vie de votre machine.

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

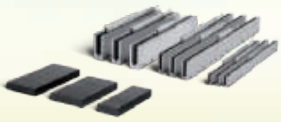
VUE D'ENSEMBLE DES PRODUITS – UNE VASTE GAMME DE PRODUITS ...

Contrôleurs d'axes

Méthode de contrôle du variateur	EtherCAT	MECHATROLINK–II	Sortie analogique	Sortie de train d'impulsions
Contrôle par chemin continu **CAM électroniques** **Contrôle du mouvement avancé** **Synchronisation multi–axiale**	 **Trajexia autonome** Page 25	 **Trajexia autonome** Page 25 **Trajexia basé sur API MC_72** Page 39	 **Trajexia autonome** Page 25	 **NC_4** Page 51
Positionnement Point à Point	 **NC_8** Page 35	 **NC_71** Page 43		 **NCs** Page 47

Servomoteurs

Accurax G5

Méthode de contrôle du variateur	EtherCAT	MECHATROLINK–II	Entrée analogique	Entrée train d'impulsions
Servodriver Jusqu'à 15 kW Bande passante élevée de 2 kHz Sécurité intégrée Codeur 20 bits Tension : 230 Vc.a. / 400 Vc.a.	 **Accurax G5 EtherCAT** Page 59, 83	 Jusqu'à 5 kW Moteurs rotatifs uniquement **Accurax G5 ML2** Page 59	 Fonctionnalité du positionneur intégré **Accurax G5 Analogique / impulsions** Page 59, 83	
Moteur rotatif Jusqu'à 15 kW Servomoteur IP67 Tension : 230 Vc.a. / 400 Vc.a.	 **Servomoteurs rotatifs Accurax G5** Page 129			
Moteur linéaire Puissances nominales de 26,5 à 760 N Types de moteur linéaires sans noyau ou avec noyau en fer Plus de 100 axes linéaires standard	 **Moteurs linéaires Accurax** Page 157	 **Axes de moteurs linéaires Accurax** Page 173		

Série G, SmartStep2

Servodriver 10 000 impulsions / 17 bits codeur absolu Tension : 230 Vc.a.		 Codeur absolu **Série G ML2** Page 103	 Codeur absolu **Analogique / impulsions Série G** Page 103	 Train d'impulsions uniquement 10 000 impulsions/tour **Servodriver** Page 117
Moteur rotatif Servomoteur IP65 Tension : 230 Vc.a.	 Modèle plat **Servomoteurs rotatifs série G** Page 147			

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

… POUR DES SOLUTIONS D'AUTOMATISATION DE MACHINES

Variateurs de fréquence

Applications / Marché	RX Page 191	SX (690 V) Page 261	LX Page 209	MX2 Page 225	SX (400 V) Page 249	JX Page 239
Pinces Moulins Mélangeurs Bobinoirs Grues Extrudeuses Pompes et ventilateurs Produits marine (modèle SX)						
Ascenseur Contrôle de moteurs synchrones / asynchrones			LX ◆			
Palettiseurs Positionnement de base Enroulement textile Commande de porte automatique (programmation) Emballage Contrôle moteur synchrone (PM) dans boucle ouverte				IP54	IP54	
Convoyeurs Pompes et ventilateurs à faible puissance						
	Jusqu'à 7,5 kW 200 Vc.a. / 400 Vc.a. Contrôle V/F	Jusqu'à 15 kW 200 Vc.a. / 400 Vc.a. Contrôle V/F Contrôle vectoriel sans capteur	Jusqu'à 37 kW 400 Vc.a. Contrôle V/F Contrôle vectoriel sans capteur Contrôle en boucle fermée	Jusqu'à 132 kW 200 Vc.a. / 400 Vc.a. Contrôle V/F Contrôle vectoriel sans capteur Contrôle en boucle fermée	Jusqu'à 800 / 1 000 kW 400 Vc.a. / 690 Vc.a. Contrôle V/F Contrôle vectoriel sans capteur Contrôle en boucle fermée	

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

UNE LIBERTÉ TOTALE AU NIVEAU DU CONTRÔLE D'AXES

Trajexia avec EtherCAT

Le contrôleur d'axe autonome Trajexia TJ2-MC64 ainsi qu'un maître EtherCAT TJ2-ECT constituent une amélioration considérable au niveau des performances et de la précision de la machine, vous permettant de faire tourner vos machines plus rapidement. Contrôlant les 64 axes avec un temps de cycle minimum du système et utilisant des nombres entiers de 64 bits, Trajexia TJ2 garantit le fonctionnement ultra–rapide avec une précision optimale.
Il s'avère idéal pour des applications extrêmement exigeantes, telles que celles impliquées dans les machines dans le domaine du conditionnement, de l'impression et du textile. Vous pouvez disposer d'un vaste choix d'actionneurs haut de gamme, qui répondent à tous vos besoins en termes de conception compacte, de performances et de fiabilité.

Trajexia autonome

Contrôle d'axes parfait

Au cœur de Trajexia, on retrouve un contrôleur d'axes multitâche. Celui-ci est tout particulièrement conçu pour effectuer les tâches de contrôle d'axes les plus exigeantes, comme la came électronique (e-cam), l'arbre électrique (e-gearbox), le contrôle d'enregistrement et l'interpolation … Il présente des performances optimales à l'aide de commandes de contrôle simples.

Fonctionnalités Trajexia :

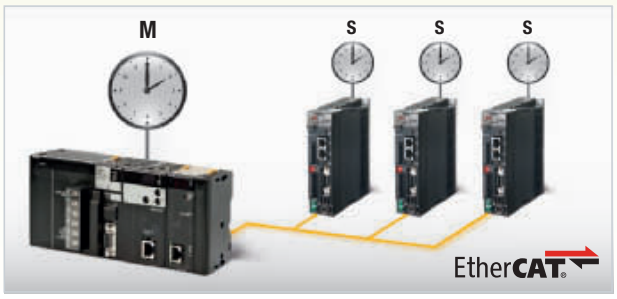
- Contrôle parfait de 64 axes
- Adaptabilité – choix entre 4, 16, 30 ou 64 axes
- Contrôleur multitâche capable d'exécuter jusqu'à 22 tâches simultanées
- Prise en charge des servomoteurs, variateurs, systèmes de vision et modules d'E/S déportés dans un réseau EtherCAT unique
- Chaque axe peut être programmé à l'aide de l'interpolation linéaire, circulaire, hélicoïdale ou sphérique, de CAM électroniques et d'engrenages
- Communication ouverte – Modbus, TELNET, FINS et EtherNet / IP intégré, PROFIBUS-DP, DeviceNet et CANopen en option

Technologie EtherCAT

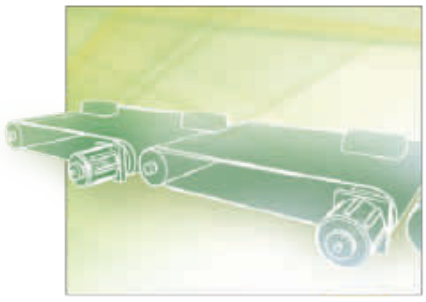
EtherCAT est un réseau Ethernet optimisé pour l'automatisation de machines. Offrant une précision de synchronisation élevée entre les servomoteurs.

Une précision de synchronisation élevée est obtenue par l'utilisation d'horloges déportées. Les horloges déportées sont ajustées par chaque esclave, permettant aux axes d'être synchronisés avec une fluctuation de moins de 1 µs.

EtherCAT utilise un câble 100BASE-TX EtherNet standard (CAT-5 ou supérieur) et est conforme à la norme IEEE 802.3. Une distance de 100 m maximum est autorisée entre les appareils ce qui, sans l'utilisation d'interrupteurs, simplifie l'installation réseau.

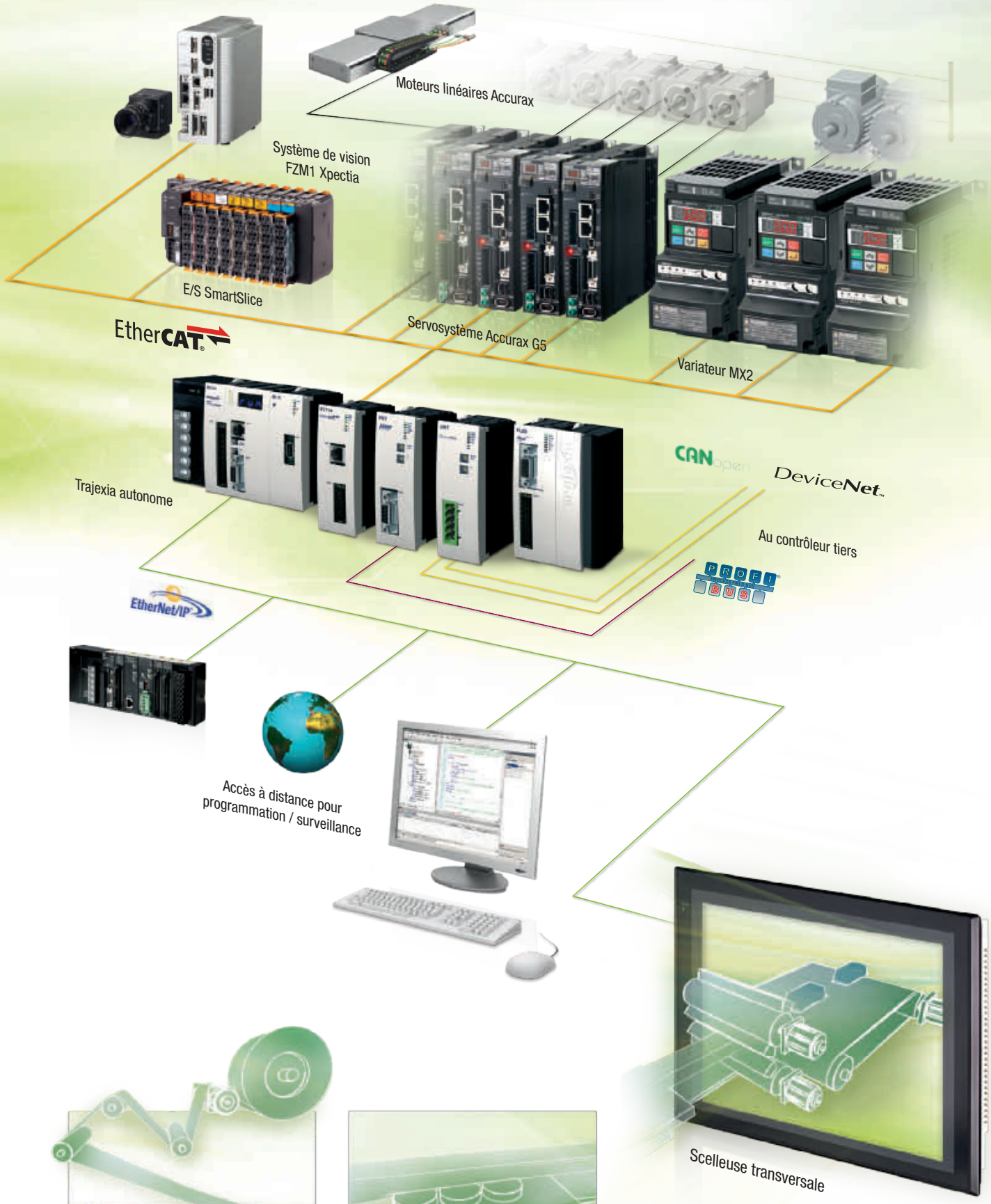


Synchronisation précise des axes par ajustement exact d'horloges déportées



Convoyeur principal

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



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

SERVOSYSTÈME ACCURAX G5

Au cœur de chaque machine exceptionnelle

Les machines exceptionnelles allient parfaitement contrôle et mécanique. Accurax G5 vous permet en plus de fabriquer des machines plus précises, plus rapides, plus petites et plus sûres. Vous bénéficiez d'une réduction de presque 25 % sur le poids du moteur et de 50 % sur le volume du boîtier. La précision s'exprime en micron et le temps de stabilisation en ms. Ce qui pour certains correspond à de la perfection est pour nous une innovation inlassable qui vous aide à concevoir des machines exceptionnelles.

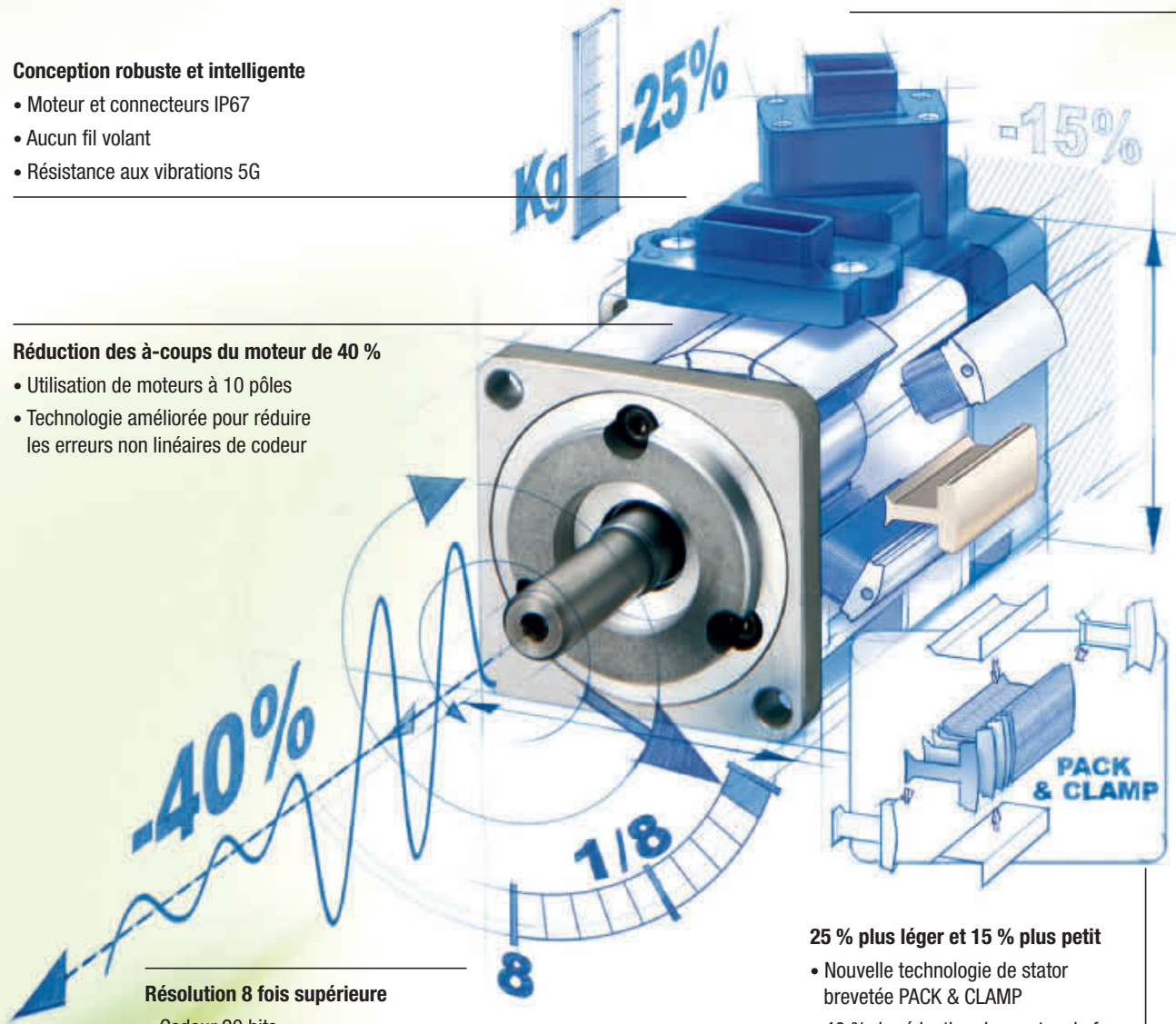
EtherCAT

Connectivité EtherCAT

- Conforme à CoE – CiA402 Profil de variateur –
- Modes Position synchrone cyclique, Vitesse et Couple
- Modes Rapport de réduction, Retour à l'origine et Position de profil intégrés
- Horloge déportée pour garantir une synchronisation haute précision

Conception robuste et intelligente

- Moteur et connecteurs IP67
- Aucun fil volant
- Résistance aux vibrations 5G



Réduction des à-coups du moteur de 40 %

- Utilisation de moteurs à 10 pôles
- Technologie améliorée pour réduire les erreurs non linéaires de codeur

Résolution 8 fois supérieure

- Codeur 20 bits
- Processeur plus rapide

25 % plus léger et 15 % plus petit

- Nouvelle technologie de stator brevetée PACK & CLAMP
- 40 % de réduction des pertes de fer, codeur 45 % plus petit

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

Réduction de la taille du boîtier (jusqu'à 50 %)

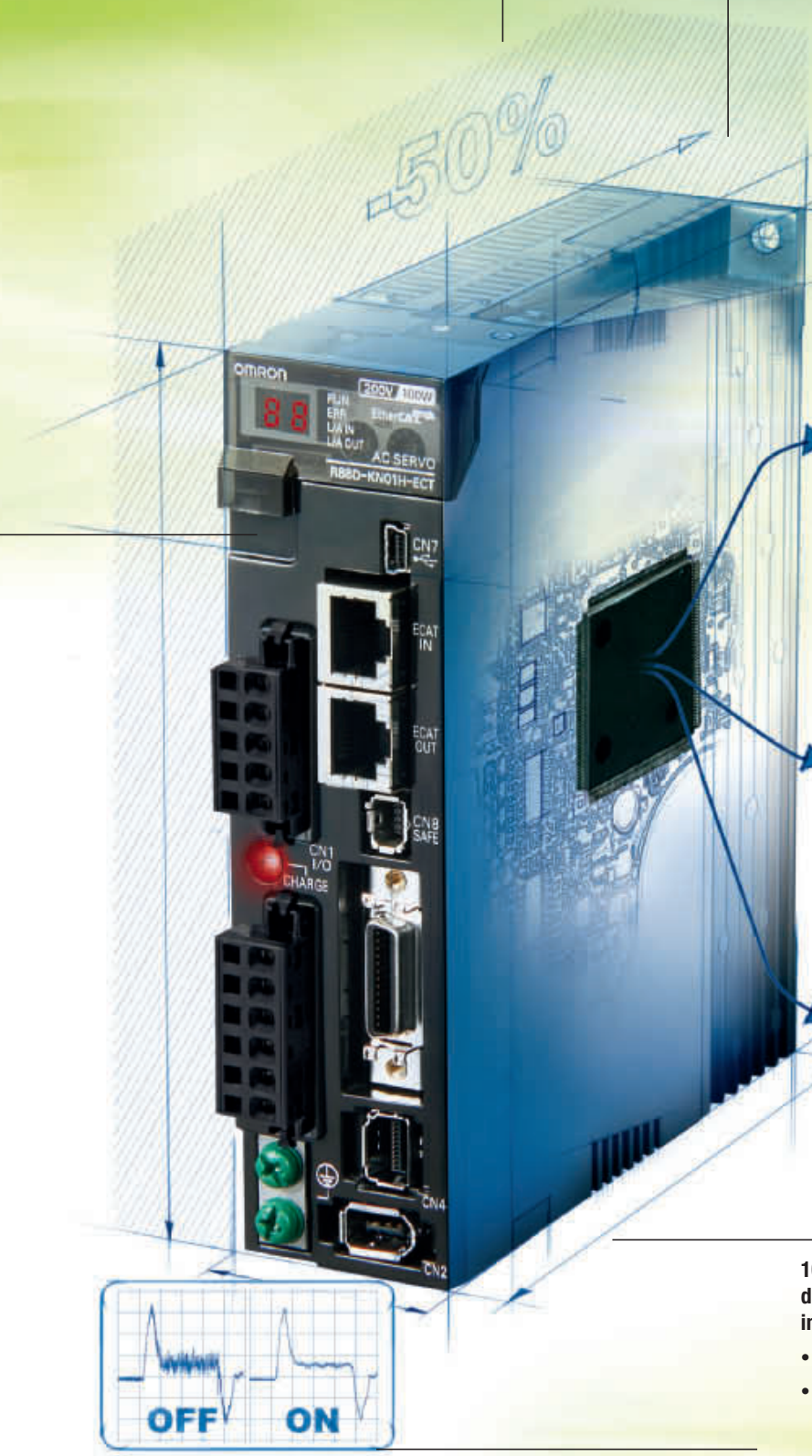
- Taille du variateur réduite (jusqu'à 40 %)
- Gain de place supplémentaire de 10 % grâce au montage côte à côte

Conformité en matière de sécurité

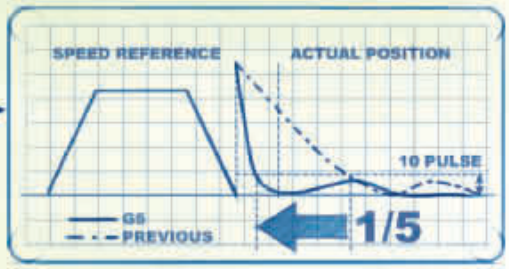
- PL-d conforme à la norme ISO13849-1:2008
- STO : IEC61800-5–2:2007
- SIL2 conforme à la norme EN61508:2001
- Cat. 3 : EN954-1:1996

Rapide et précis

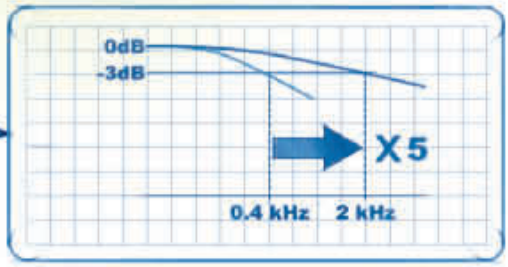
- Temps de stabilisation divisé par 5 (0~2 ms)
- Réponse de vitesse 2 kHz
- Commande prédictive de couple réduisant les erreurs de suivi



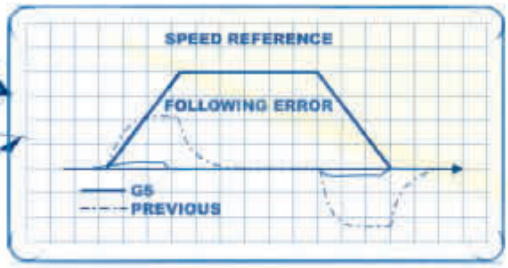
Temps de stabilisation



Réponse de vitesse



Commande prédictive de couple



100 000 heures d'utilisation dans des conditions industrielles exigeantes

- Aucun ventilateur inférieur à 1 kW
- Condensateurs durables

Suppression des vibrations

Suppression des vibrations de charge

- Jusqu'à 4 fréquences prédéfinies
- Définition d'une fréquence comprise entre 1 et 200 Hz

JUST CREATE

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

VARIATEUR MX2 – IDÉAL POUR CONTRÔLER VOS MACHINES

200 % couple de démarrage

Contrôle de couple en boucle ouverte

Moteurs spéciaux

Réglage automatique des paramètres

Contrôle harmonisé des machines et des moteurs

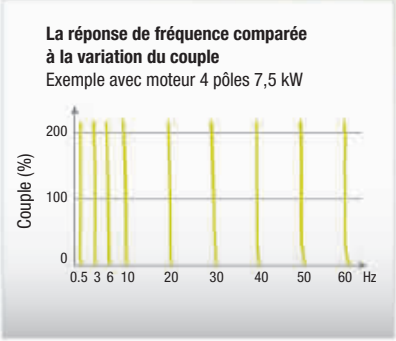
Le MX2 est spécialement conçu pour le contrôle des machines. Il a été développé pour harmoniser le contrôle des machines et des moteurs. Grâce à sa conception et à ses algorithmes avancés, le MX2 offre un contrôle en douceur jusqu'à vitesse nulle, ainsi qu'un fonctionnement précis pour les opérations cycliques rapides tout en assurant le contrôle du couple en boucle ouverte. Le MX2 vous offre également des fonctionnalités complètes pour le contrôle des machines parmi lesquelles le positionnement, la synchronisation de la vitesse et la programmation logique. Il est entièrement intégré à la plate–forme d'automatisation intelligente Omron. Le MX2 est le fruit d'un véritable leader du secteur de l'automatisation des machines.

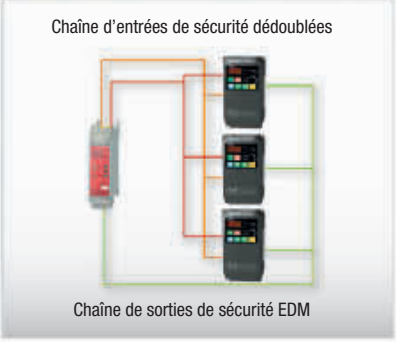
CONTRÔLE TOTAL ...

Le couple de démarrage élevé et la fonction de contrôle de couple en boucle ouverte vous donne le contrôle total de la dynamique et des performances de vos machines. Options pour tous les principaux systèmes de bus de terrain et alimentation externe de 24 V c.c. pour un contrôle total du fonctionnement de vos machines.

... RISQUE NUL !

La sécurité est intégrée au MX2, conformément à la norme ISO 13849-1, catégorie 3, avec deux entrées de sécurité et une sortie équipement de surveillance externe (EDM). Aucun contacteur externe n'est nécessaire du côté des moteurs : le câblage est un jeu d'enfant !





Maître du couple

Le MX2 offre un couple de démarrage de 200 % en quasi– immobilité (0,5 Hz) et peut fonctionner en mode Contrôle de couple en boucle ouverte. Vous pouvez ainsi utiliser le MX2 dans des applications où pour les commandes vectorielles il était auparavant nécessaire d'utiliser une boucle fermée.

Intégration au réseau facilité

Les communications Modbus RS485 intégrées et les réseaux industriels standard, comme EtherCAT (conforme à CoE – CiA402 Profil de variateur –), MECHATROLINK-II, DeviceNet, Profibus ou CompoNet en option.

Sécurité intégrée conformément à la norme ISO 13849-1, catégorie 3, et sortie de surveillance EDM

Une sortie pour l'équipement de surveillance externe (EDM) garantit la sécurité du variateur. Vous n'avez pas à connecter des appareils externes et vous réalisez des économies. Les entrées de sécurité peuvent être connectées d'un variateur à un autre sans l'installation de relais supplémentaires.

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

CONTRÔLE DES MOTEURS

- Fonctionnement en quasi–immobilité (0,5 Hz)
- Contrôle doux des charges d'inertie élevées
- Contrôle des charges cycles rapides

- Idéal pour des applications de couples petits à moyens
- Peut remplacer un variateur vectoriel de flux ou un servomoteur selon les applications

- Moteurs à aimant permanent
- Moteurs à vitesse élevée jusqu'à 1 000 Hz

- Entrez la valeur nominale (kW) du moteur et le MX2 se charge d'assurer un fonctionnement doux et sécurisé

CONTRÔLE DES MACHINES

La sécurité intégrée
- Conforme à la norme de sécurité ISO-13849 CAT3 pour les circuits logiques programmables
- 2 entrées de sécurité
- Equipement de surveillance externe (EDM)

Programmation logique
- Programmation par logigrammes (Flow chart)
- Éditeur de texte
- Intuitif : jusqu'à 5 tâches simultanément

Positionnement
- Jusqu'à 8 positions prédéfinies avec « homing »
- Synchronisation de la vitesse

Intégré à la plate–forme d'automatisation intelligente Omron
- Outil de programmation CX-Drive connecté via le port USB intégré sur le MX2.
- Modbus RS485 intégré
- Cartes en option pour EtherCAT, Profibus, DeviceNet, ML-II, etc.

NO MAINTENANCE 10 YEARS · RoHS Compliant · WARRANTY 3 YEARS · TÜVRheinland

POSITION ET DÉBIT

Le MX2 est à la fois un contrôleur de positionnement et un variateur de fréquence, idéal pour les machines modulaires ne requérant pas une grande précision du positionnement. La synchronisation de la vitesse est également possible, sans opération de programmation supplémentaire.

PROGRAMMATION ET OPÉRATION MULTITÂCHE

Le MX2 vous donne la capacité de créer des solutions intelligentes à l'aide de la fonctionnalité d'API utilisée par défaut. Grâce à un outil intuitif de programmation par logigramme, vous pouvez créer des programmes comportant jusqu'à 1 000 lignes de code et permettant la réalisation simultanée de 5 tâches.

Synchronisation de la vitesse

Vous pouvez effectuer la synchronisation de la vitesse sans matériel externe, par le réglage des paramètres standard. Le MX2 agira comme un suiveur de vitesse pour lancer un générateur d'impulsions externe / un signal codeur de 32 KHz maximum.

Fonctionnalité de positionnement

Cette fonctionnalité spécialement conçue pour cette application permet au MX2 d'effectuer des tâches de positionnement simples sans la présence d'un contrôleur externe. Vous pouvez sélectionner jusqu'à 8 positions, outre la position initiale. Vous pouvez également utiliser, au choix, le mode Vitesse ou le mode Position pour le MX2.

Programmation libre

- Programmation des historiques de flux intuitive et conviviale
- Intégration au CX-Drive
- Jusqu'à 1 000 lignes dans un programme
- Réalisation simultanée de 5 tâches maximum

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

MOTEURS LINÉAIRES ACCURAX

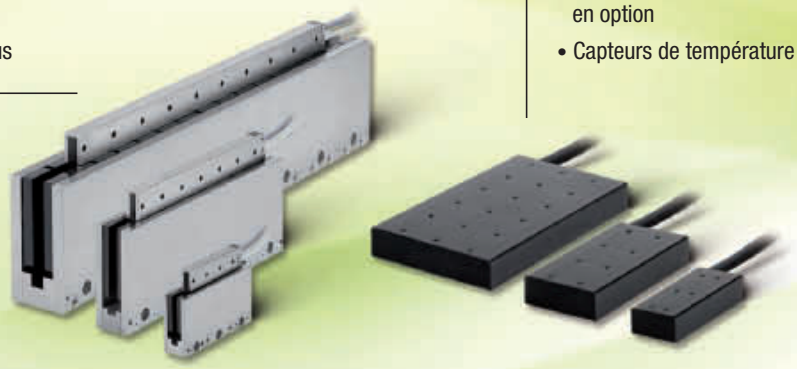
Nouveaux produits avec efficacité optimisée

Moteurs linéaires sans noyau de fer

- Design compact et efficace
- Excellent rapport force / poids
- Aucune force de verrouillage
- Connecteurs et capteur Hall numériques en option
- Capteurs de température inclus

Moteurs linéaires à noyau en fer

- Design plat et compact
- Taux optimal entre la force et le volume
- Rail magnétique au poids optimisé
- Connecteurs et capteur Hall numériques en option
- Capteurs de température inclus



Axes de moteurs linéaires

- Faible masse mobile pour garantir un degré de contrôle dynamique élevé
- Taux longueur produit / course optimisé
- Design compact et orienté efficacité
- Vitesse maximale de 5 m/s
- Répétabilité 1 µm

Des composants à une solution système

Omron offre des solutions pour moteurs linéaires, depuis les composants aux systèmes complets, à partir d'une source unique. Tout au long des années, des secteurs tels que l'industrie des semi–conducteurs, du photovoltaïque, pharmaceutique et de l'emballage, en sont arrivés à considérer Omron comme un fournisseur et partenaire expert dans ce domaine. Forts de notre expérience et de notre savoir–faire, nous sommes heureux de vous conseiller et de vous offrir notre aide tout au long de la conception, depuis l'idée initiale jusqu'à l'intégration optimale dans votre machine et concept de système. Les équipes de compétences « Mechatronic » et « Application » internes d'Omron travaillent main dans la main pour produire des solutions destinées à des projets de personnalisation. Nous nous concentrons toujours sur le client et son application, nous dialoguons avec celui-ci pour produire des solutions durables parfaitement adaptées à ses besoins.

Les systèmes de tableaux X / Y sont adaptés et optimisés pour l'application requise, réduisant le temps de montage.

Mesure de précision avec interféromètre laser permettant à l'assurance qualité de créer les données de mappage d'étape.

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

ROBOTS INDUSTRIELS

Robots SCARA pour applications industrielles

Robots SCARA

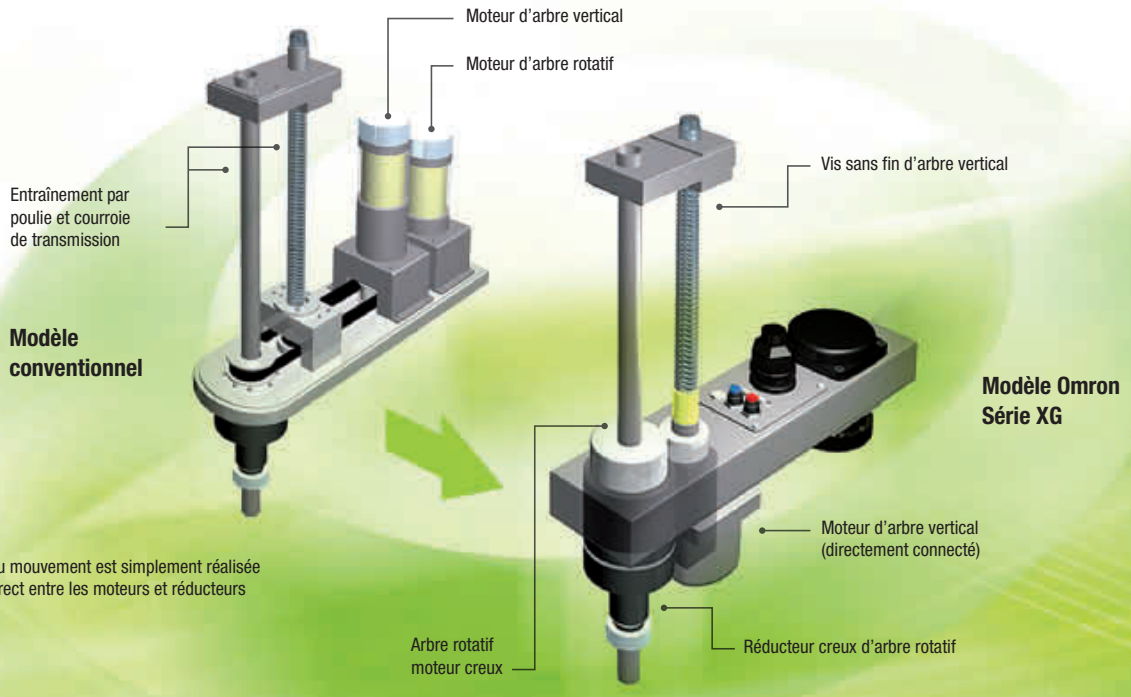
- Grande fiabilité (pas de courroie dans les séries XG, aucune pièce électronique mobile)
- Précision et vitesse supérieures
- Maintenance minimale
- Rigidité supérieure
- Plus facile à utiliser
- Design très compact
- Options de connectivité multiples
- Fonctions de vision intégrée et de poursuite du convoyeur

Une large palette offrant les performances dont vous avez besoin …

Nos robots SCARA sont disponibles dans des versions dont la capacité de charge maximale est comprise entre 1 kg et 50 kg et dont la portée du bras est comprise entre 120 mm et 1 200 mm, ce qui permet un ajustement précis du robot à votre application. Des versions spéciales, par exemple de type salle blanche ou étanche aux poussières, sont optimisées pour une utilisation dans les environnements contraignants des industries alimentaire et pharmaceutique.

Grande fiabilité et maintenance minimale

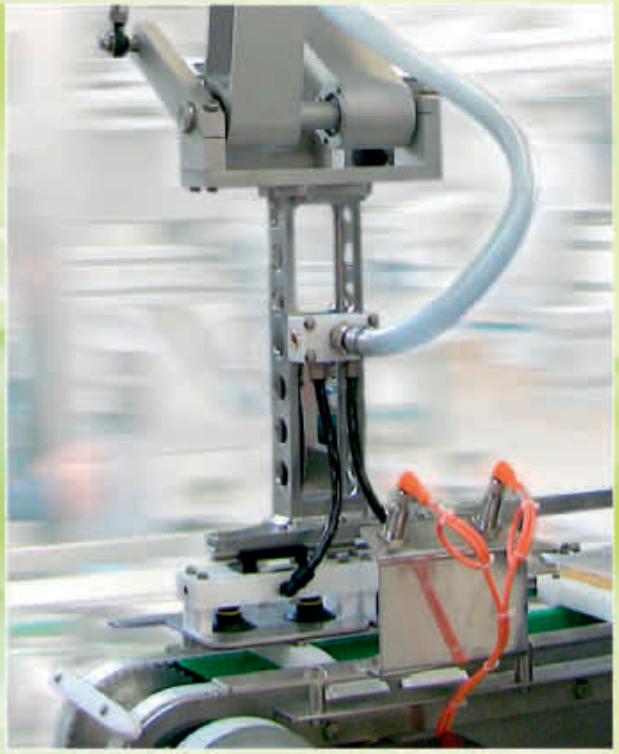
Les principales caractéristiques des nouveaux robots sont une grande fiabilité et une maintenance minimale. Les modèles de la série XG, en particulier, intègrent une nouvelle technologie qui élimine complètement les courroies d'entraînement et la nécessite de monter les composants électriques et électroniques sur des pièces mobiles du robot. Cela leur permet d'offrir des niveaux de performance et de fiabilité exceptionnels, même dans les applications les plus exigeantes.



La transmission du mouvement est simplement réalisée par le couplage direct entre les moteurs et réducteurs

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

ÉTUDES DE CAS



Robot Delta-2 – Saisie d'objets contrôlée par Trajexia

Système d'axe de moteur linéaire pour la manipulation rapide des galettes PV

Saisie d'objets avec robots 2 SCARA

Machine de sacs thermosoudés contrôlée par Trajexia

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

Sommaire

Contrôleurs d'axes 22

Tableau de sélection			24
Contrôleurs			
	Contrôle via EtherCAT	Trajexia autonome	25
		CJ1W-NC□8□	35
	Contrôle via MECHATROLINK	Trajexia autonome	25
		API Trajexia CJ1W-MC□72	39
		CJ1W-NC□71	43
	Contrôle par impulsions	CJ1W-NC□□3	47
		CJ1W-NC□□4	51

Servomoteurs c.a. 54

Tableau de sélection		56
Servodrivers	Variateur rotatif Accurax G5	59
	Variateur linéaire Accurax G5	83
	Série G	103
	SmartStep 2	117
Servomoteurs rotatifs	Accurax G5	129
	Série G	147
Servomoteurs linéaires	Moteur linéaire Accurax	157
	Axe de moteur linéaire Accurax	173

Variateurs de fréquence 188

Tableau de sélection		190
Variateurs	RX	191
	LX	209
	MX2	225
	JX	239
	SX (400 V)	249
	SX (690 V)	261

Robots industriels 274

Tableau de sélection		276
Robots	Gamme de robots SCARA	277

Informations techniques 331

Documentations techniques 335

Index 337

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

Contrôleurs d'axes

De quelle architecture de contrôle d'axes avez-vous besoin ?

- Fonctionnalité de positionneur dans le variateur
- Contrôleur autonome
- Basé sur l'API OMRON

Méthode de contrôle du variateur ?

- EtherCAT, MECHATROLINK-II, Sortie analogique et Sortie de train d'impulsions
- EtherCAT

Trajexia autonome

Contrôle d'axes avancé, e-cam, synchronisation multiaxiale

Page 25

NC EtherCAT

Des applications point à point simples aux applications point à point multi-axes avec interpolation linéaire et circulaire

Page 35

Accurax G5 A/P		Série G A/P	SmartStep2
50 W à 15 kW	48 à 760 N	50 W à 1,5 kW	50 W à 750 W

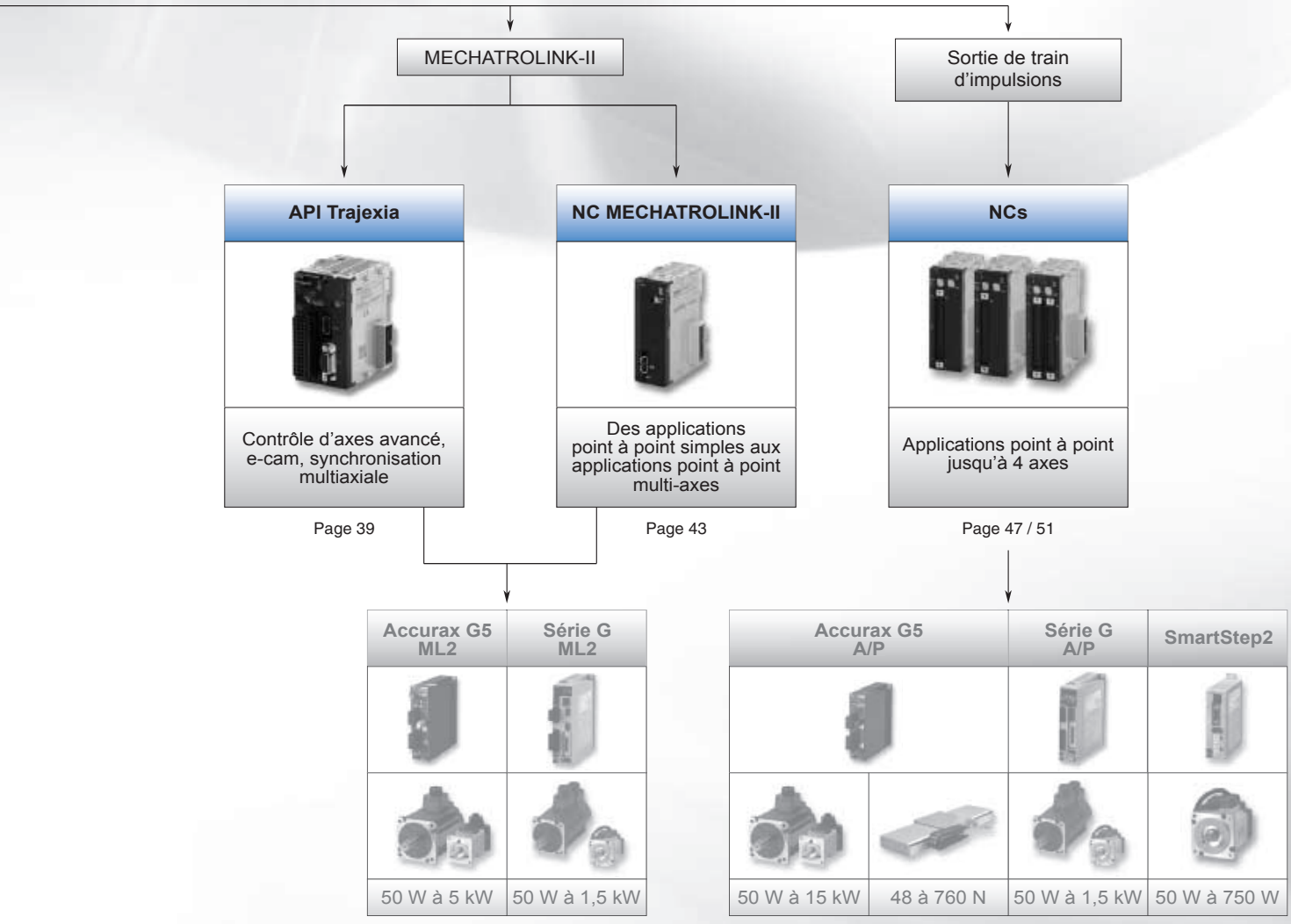
Accurax G5 ML2	Série G ML2
50 W à 5 kW	50 W à 1,5 kW

Accurax G5 EtherCAT	
50 W à 15 kW	48 à 760 N

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

Sommaire

Tableau de sélection		24
Contrôleurs		
Contrôle via EtherCAT	Trajexia autonome	25
	CJ1W-NC□8□	35
Contrôle via MECHATROLINK	Trajexia autonome	25
	API Trajexia CJ1W-MC□72	39
	CJ1W-NC□71	43
Contrôle par impulsions	CJ1W-NC□□3	47
	CJ1W-NC□□4	51



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

Tableau de sélection

Contrôleurs d'axes				
Modèle	**Trajexia autonome**	**NC EtherCAT**	**API Trajexia**	**NC MECHATROLINK-II**
	Le contrôleur d'axes autonome avancé	Contrôleur de position point-à-point 16 axes	Contrôleur multiaxes avancé dans un API	Contrôleur de position point-à-point 16 axes
Méthode de contrôle d'axes	EtherCAT, MECHATROLINK-II, sortie analogique et sortie de train d'impulsions	EtherCAT	MECHATROLINK-II	MECHATROLINK-II
Nombre d'axes	4, 16, 64	2, 4, 8, 16	4, 30	2, 4, 16
Servodriver applicable	Accurax séries G5 et G	Accurax G5	Accurax séries G5 et G	Accurax séries G5 et G
Application	Contrôle d'axes avancé, e-cam, ELS, commutation de phase, enregistrement	Des applications point à point simples aux applications point à point multi-axes avec interpolation linéaire et circulaire	Contrôle d'axes avancé, e-cam, ELS, commutation de phase, enregistrement	Des systèmes point à point simples aux systèmes point à point multi-axes coordonnés
Mode de contrôle servo	Position, vitesse et couple	Position, vitesse et couple	Position, vitesse et couple	Position, vitesse et couple
Série API	Contrôleur d'axe autonome : Série et Ethernet / IP intégré, options de communication PROFIBUS-DP, DeviceNet et CANopen	CJ	CJ	CJ et CS1
Page	25	35	39	43

Contrôleurs d'axes		
Modèle	**NC□□3**	**NC□□4**
	Contrôleur de position point-à-point 4 axes	Carte de contrôle de position point à point 4 axes avec synchronisation
Méthode de contrôle d'axes	Sortie de train d'impulsions	Sortie de train d'impulsions
Nombre d'axes	1, 2, 4	2, 4
Servodriver applicable	SmartStep 2 et Accurax G5	SmartStep 2 et Accurax G5
Application	Applications point à point	Point à point avec interpolations complexes
Mode de contrôle servo	Contrôle de position en boucle ouverte avec interpolation linéaire	Contrôle de position en boucle ouverte avec interpolation linéaire et circulaire
Série API	CJ et CS1	CJ
Page	47	51

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

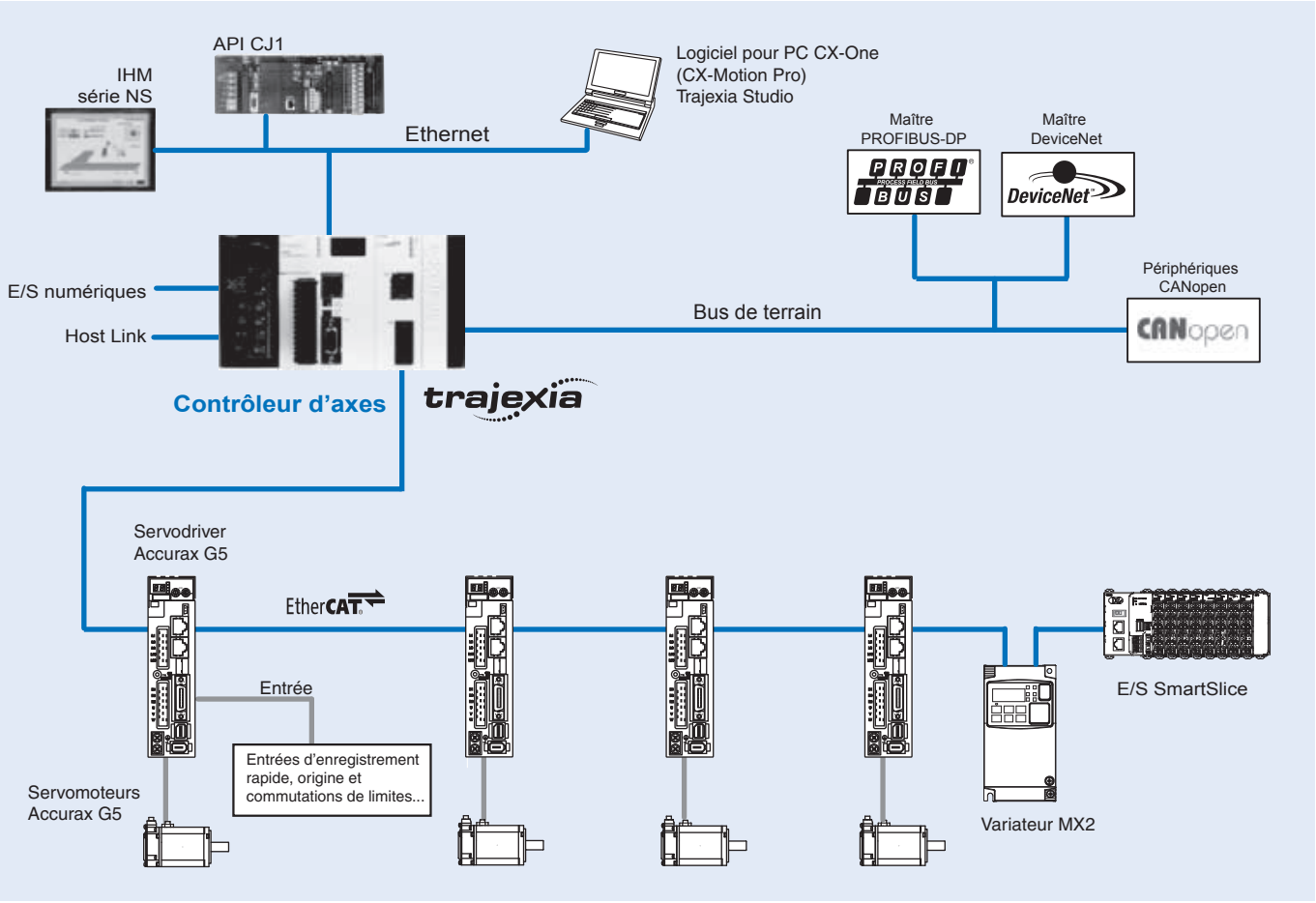
Trajexia autonome

Contrôleur d'axes Trajexia

Contrôleur d'axes avancé autonome via EtherCAT

- Contrôle d'axes parfait de 64 axes maximum. Adaptabilité avec cartes maîtres EtherCAT pour 4, 16 et 64 axes.
- Contrôle de position, de vitesse et de couple
- Contrôleur multitâches pouvant exécuter jusqu'à 22 tâches simultanément
- Contrôle d'axes avancé comme l'interpolation linéaire, circulaire, hélicoïdale ou sphérique, CAM électroniques et réducteurs à l'aide de commandes de contrôle simples.
- Contrôle des servomoteurs, variateurs, systèmes de vision et modules d'E/S déportés dans un réseau EtherCAT unique
- Prise en charge des communications EtherNet / IP
- Outils de débogage avancés comprenant des fonctions de traçage de données et d'oscilloscope
- Communication ouverte : Série et Ethernet / IP intégré, PROFIBUS-DP, DeviceNet et CANopen

Configuration du système



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

Caractéristiques

Spécifications générales Trajexia

Élément	Détails
Modèle	TJ□
Température ambiante de fonctionnement	0 à 55 °C
Humidité ambiante de fonctionnement	10 à 90 % d'humidité relative
Température ambiante de stockage	–20 à 70 °C
Humidité ambiante de stockage	90 % max. (sans condensation)
Atmosphère	Sans gaz corrosifs
Résistance aux vibrations	10 à 57 Hz : (0,075 mm d'amplitude) 57 à 100 Hz Accélération : 9,8 m/s^2, dans les directions X, Y et Z pendant 80 minutes.
Résistance aux chocs	143 m/s^2, dans chacune des directions X, Y et Z, 3 fois.
Résistance d'isolement	20 MOhm
Rigidité diélectrique	500 Volts
Structure de protection	IP20
Normes internationales	CE, EN 61131-2, cULus, Lloyds, conformité RoHS

Cartes de contrôle d'axes Trajexia

Élément			Détails		
Modèle			TJ2-MC64	TJ1-MC16	TJ1-MC04
Nombre d'axes			64	16	4 (+1 utilisant la carte TJ1-FL02)
Nombre de variateurs et de modules d'E/S			Jusqu'à 64 (Variateurs en position, en mode vitesse ou couple)	8 maximum (Variateurs en position, en mode vitesse ou couple)	8 maximum (max. 4 variateurs en mode de position)
Bus mécatronique	Nombre de cartes maîtres EtherCAT*1		1 carte maître EtherCAT est autorisée par contrôleur (voir ci-dessous TJ2-ECT64 / ECT16 / ECT04 pour des informations détaillées)	non pris en charge	
	Nombre de cartes maîtres ML2		Jusqu'à 4 cartes maîtres MECHATROLINK-II par contrôleur (voir ci-dessous TJ1-ML16 / ML04 pour des informations détaillées)		
Temps de cycle			0,25 ms, 0,5 ms, 1 ms ou 2 ms, au choix	0,5 ms, 1 ms ou 2 ms, au choix	
Langage de programmation			Langage de contrôle d'axes de type BASIC		
Multitâches			Jusqu'à 22 tâches exécutées simultanément	Jusqu'à 14 tâches exécutées simultanément	
E/S numériques intégrées			16 entrées et 8 sorties, à caractère général		
Unités de mesure			Définissables par l'utilisateur		
Mémoire disponible pour les programmes utilisateur			8 Mo	500 Ko	
Capacité de stockage des données			Jusqu'à 32 Mo de stockage de données en mémoire flash	Jusqu'à 2 Mo de stockage de données en mémoire flash	
Enregistrement des données de programme, contrôleur d'axes			Mémoire ROM flash	SRAM avec batterie de secours et Flash-ROM	
Enregistrement des données de programme, ordinateur			Via le logiciel CX-Motion Pro / Trajexia Studio		
Ports de communication			1 port Ethernet et 2 ports série		
Mise à jour du firmware			Via le logiciel CX-Motion Pro / Trajexia Studio		
Port Ethernet	Caractéristiques électriques		Conforme à la norme IEEE 802.3 (100BaseT)		
	Connecteur		Connecteur Ethernet RJ45		
	Protocole de transmission		Esclave TC Modbus		
			TELNET		
			Client et serveur FINS		
			Esclave EtherNet / IP	non pris en charge	
Port série	Caractéristiques électriques		Conformes 1 port vers RS232C et 1 port vers RS485 / RS422A (sélectionnable par commutateur)		
	Connecteur		Connecteur SUB-D9 (contrepartie incluse dans le paquet)		
	Synchronisation		Synchronisation marche-arrêt (asynchrone)		
	Vitesse		1 200 / 2 400 / 4 800 / 9 600 / 19 200 / 38 400 bps		
	Format de transmission		Longueur de bits de données (7 ou 8 bits)		
			Bit d'arrêt (1 ou 2 bits)		
			Bit de parité (Pair / Impair / Aucun)		
	Mode de transmission		Point à multipoint (1 : N)		
	Protocole de transmission	RS-232C (1 : 1)	Protocole maître Host Link, Protocole esclave Host Link, ASCII général, Esclave RTU Modbus		
		RS-485 (1 : N) RS-422A (1 : N)	Protocole maître Host Link, Protocole esclave Host Link, ASCII général, Esclave RTU Modbus		
	Isolation galvanique		Port RS422A		
	Tampons de communication		254 octets		
	Contrôle de flux		Aucun		
	Terminaison		Oui, sélectionnable par commutateur		
	Longueur de câble		15 mètres pour RS232 et 500 mètres pour RS422 / 485		

*1. La carte maître EtherCAT ne peut pas être utilisée en combinaison avec une carte maître MECHATROLINK lors de l'utilisation de la carte de contrôle d'axes TJ2-MC64 avec micrologiciel 2.0132.

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

Cartes maîtres EtherCAT Trajexia

Élément	Caractéristiques		
Modèle	TJ2-ECT64	TJ2-ECT16	TJ2-ECT04
Périphériques contrôlés avec interface EtherCAT	Servomoteur Accurax G5, variateur MX2 et E/S SmartSlice		
Caractéristiques électriques	Conforme à Ethernet (IEEE 802.3), 100Base Tx		
Port de communication	1 connecteur de communication EtherCAT (pour connecter le câble à paire torsadée EtherCAT)		
Vitesse de transmission	100 Mbps		
Topologie	Guirlande, ligne ou ligne courte		
Support de communication	STP Catégorie 5		
Cycle de communication	0,5 ms, 1 ms ou 2 ms		
Types de stations esclaves*1	Servomoteurs (axe)		
	Variateurs de fréquence (axe)		
	Nouveaux modules d'E/S (dispositifs)		
Nombre d'axes par maître / Temps de cycle*2	Max. 64 axes / 2 ms	Max. 16 axes / 2 ms	Max. 4 axes / 2 ms
	Max. 32 axes / 1 ms	Max. 16 axes / 1 ms	Max. 4 axes / 1 ms
	Max. 16 axes / 0,5 ms	Max. 16 axes / 0,5 ms	Max. 4 axes / 0,5 ms
Distance de transmission	Jusqu'à 100 mètres entre les nœuds		
E/S auxiliaires	8 entrées d'enregistrement rapide		

*1. L'UC TJ2-MC64 prend en charge au total 1 024 points d'E/S numériques et 36 points d'E/S analogiques.
*2. Le nombre d'axes par maître / temps de cycle est actuellement (Contrôleur d'axes TJ2-MC64 avec micrologiciel 2.01.32) limité à :
Max. 32 axes ≅ 2 ms
Max. 16 axes ≅ 1 ms
Max. 8 axes ≅ 0,5 ms

Cartes maîtres MECHATROLINK-II Trajexia

Élément	Caractéristiques	
Modèle	TJ1-ML16	TJ1-ML04
Périphériques contrôlés avec interface MECHATROLINK-II	Accurax G5, Série G, variateur MX2 et E/S SmartSlice	
Caractéristiques électriques	Conforme à la norme MECHATROLINK	
Ports de communication	1 maître MECHATROLINK-II	
Vitesse de transmission	10 Mbps	
Cycle de communication	0,5 ms, 1 ms ou 2 ms	
Types de stations esclaves	Axes ou servodrivers	
	Variateurs de fréquence	
	Modules d'E/S	
Nombre de stations par maître / Temps de cycle	16 stations max. / 2 ms	4 stations max. / 2 ms
	8 stations max. / 1 ms	4 stations max. / 1 ms
Distance de transmission	50 mètres max. sans utilisation de répéteur	

Carte esclave PROFIBUS Trajexia

Éléments	Caractéristiques
Modèle	TJ1-PRT
Norme PROFIBUS	Conforme à la norme PROFIBUS-DP EN50170 (DP-V0)
Ports de communication	1 esclave PROFIBUS-DP
Vitesse de transmission	9,6, 19,2, 45,45, 93,75, 187,5, 500, 1 500, 3 000, 6 000 et 12 000 kbps
Numéros de nœuds	0 à 99
Taille d'E/S	0 à 122 mots (16 bits), configurables dans les deux sens
Isolation galvanique	Oui

Carte esclave DeviceNet Trajexia

Éléments	Caractéristiques
Modèle	TJ1-DRT
DeviceNet standard	Conforme à la norme DeviceNet de CIP édition 1
Ports de communication	1 Esclave DeviceNet
Vitesse de transmission	125, 250 et 500 Kbits/s, détection automatique
Numéros de nœuds	0 à 63
Taille d'E/S	0 à 32 mots (16 bits), configurables dans les deux sens
Isolation galvanique	Oui

Carte CANopen Trajexia

Éléments	Caractéristiques
Modèle	TJ1-CORT
Caractéristiques électriques	Conforme à CAN 2.0 B
Ports de communication	1 CANopen
Vitesse de transmission	20, 50, 125 et 500 Kbits/s
Normes CiA implémentées	DS301, DS302
Prise en charge PDO	8 TPDO et 8 RPDO
Mappage PDO	Chaque PDO peut être mappée en TJ1-MC16 / 04 VR, Tableau, E/S analogique et numérique. Les commandes BASIC affectent le mappage et l'adresse de départ*1
Configuration de l'esclave CANopen	Tout message SDO peut être envoyé à l'aide de BASIC durant le démarrage et le fonctionnement
Etats du réseau CANopen	Le réseau CANopen peut être défini sur pré-opérationnel et opérationnel à l'aide de BASIC
Urgences de l'esclave CANopen	Disponible à l'aide de la commande BASIC
Isolation galvanique	Oui

*1. Les UC TJ1-MC16/04 prennent en charge au total 256 points d'E/S numériques et 36 points d'E/S analogiques. L'UC TJ2-MC64 prend en charge au total 1 024 points d'E/S numériques et 36 points d'E/S analogiques.

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

Carte d'axe flexible Trajexia

Éléments		Caractéristiques
Modèle		TJ1-FL02
Nombre d'axes		2. Chaque axe dispose d'une sortie analogique, d'un codeur entrée / sortie, configurable par logiciel, et plusieurs E/S numériques
Méthodes de contrôle (indépendant par axe)		Sortie analogique ±10 V + entrée de codeur (boucle fermée) Sortie AB driver de ligne Sortie d'impulsions de moteur à pas en boucle fermée ou sortie de trains d'impulsion en boucle ouverte
Codeur	Protocoles de codeur	Abs SSI 200 kHz, Abs EnDat 1 MHz, Abs Tamagawa et driver de ligne incrémental AB
	Fréquence d'entrée maximale du codeur :	6 MHz
	Fréquence de sortie maximale du codeur / d'impulsion	2 MHz
E/S auxiliaires		2 entrées de registration rapide, 2 entrées à définir, 2 sorties d'activation, 4 sorties à commutation de position ou réinitialisation d'axes
Isolation galvanique		Oui

Carte d'interface EtherCAT SmartSlice

Élément	Caractéristiques
Modèle	GRT1-ECT
Caractéristiques électriques	Conforme à Ethernet (IEEE 802.3), 100Base TX
Cycle de communication	0,25 ms min.
Disjoncteur modulaire	24 Vc.c.
Nombre de couches connectables	Jusqu'à 64 couches avec une quantité maximale de 128 octets*1
Mappage d'E/S	Mappage automatique d'E/S analogiques et numérique dans UC TJ2-MC64
Configuration de carte Slice	Non pris en charge
Cartes Slice prises en charge	Voir la section d'information de commande

*1. L'UC TJ2-MC64 prend en charge au total 1 024 points d'E/S numériques et 36 points d'E/S analogiques.

Carte d'interface MECHATROLINK-II SmartSlice

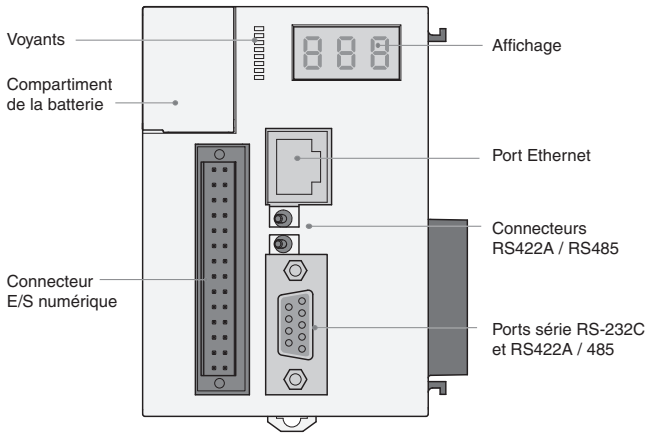
Élément	Caractéristiques
Modèle	GRT1-ML2
Caractéristiques électriques	Conforme à la norme MECHATROLINK
Cycle de communication	0,5, 1 ou 2 ms
Disjoncteur modulaire	24 Vc.c.
Nombre de couches connectables	Jusqu'à 64 couches avec une quantité maximale de 128 octets*1
Mappage d'E/S	Mappage automatique d'E/S analogiques et numérique dans UC TJ1-MC16/04 et TJ2-MC64
Configuration de carte Slice	Non pris en charge
Cartes Slice prises en charge	Voir la section d'information de commande

*1. Les UC TJ1-MC16/04 prennent en charge 256 points d'E/S numériques et 36 points d'E/S analogiques.
L'UC TJ2-MC64 prend en charge au total 1 024 points d'E/S numériques et 36 points d'E/S analogiques.

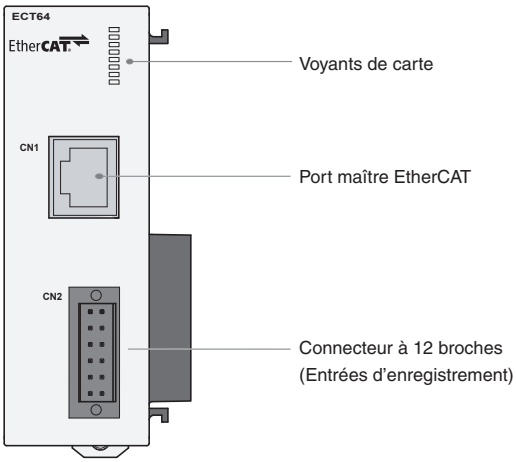
AUDIN - 8, avenue de la malle - 51370 Saint Brice Courcelles - Tel : 03.26.04.20.21 - Fax : 03.26.04.28.20 - Web : http: www.audin.fr - Email : info@audin.fr

Nomenclature

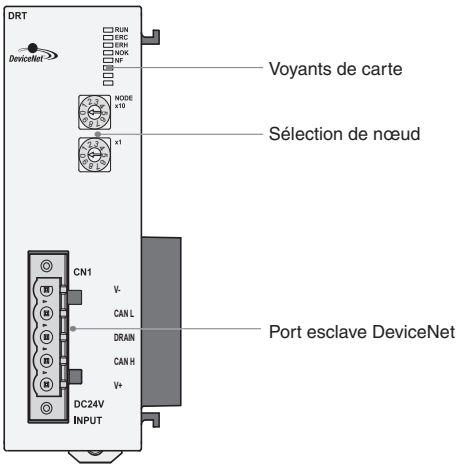
Carte de contrôle d'axes Trajexia – TJ2-MC64, TJ1MC-16/04



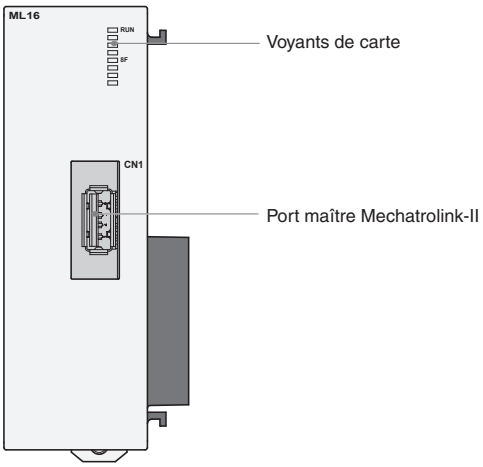
Carte maître EtherCAT Trajexia – TJ2-ECT04/16/64



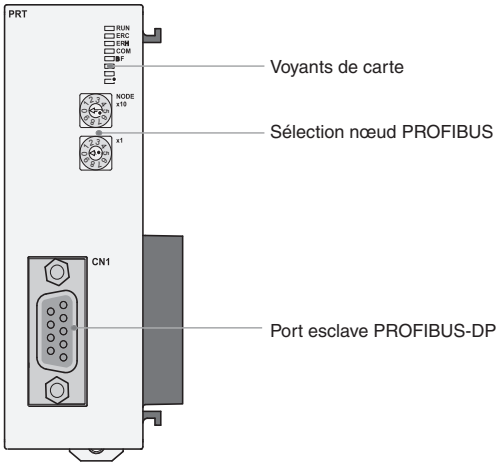
Carte esclave DeviceNet Trajexia – TJ1-DRT



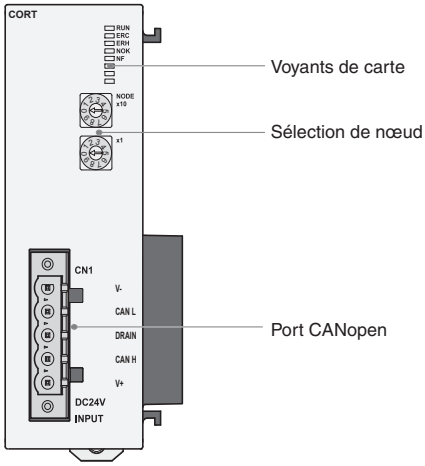
Carte maître MECHATROLINK-II Trajexia – TJ1-ML16/04



Carte PROFIBUS-DP Trajexia – TJ1-PRT

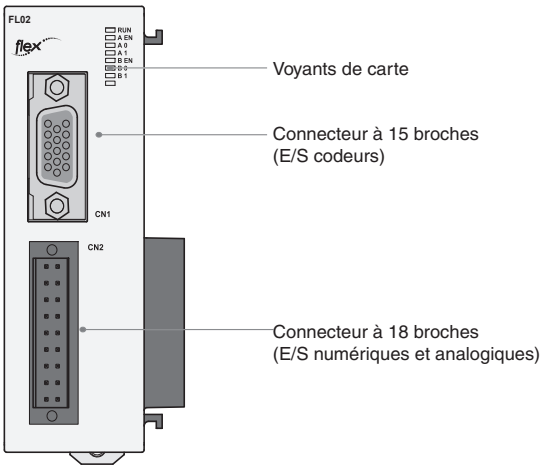


Carte CANopen Trajexia – TJ1-CORT

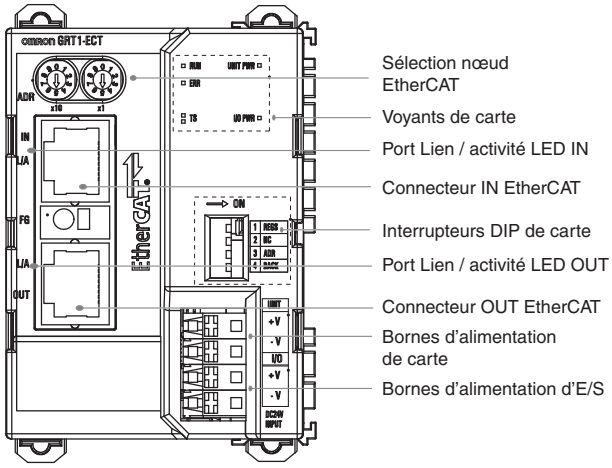


AUDIN - 8, avenue de la malle - 51370 Saint Brice Courcelles - Tel : 03.26.04.20.21 - Fax : 03.26.04.28.20 - Web : http: www.audin.fr - Email : info@audin.fr

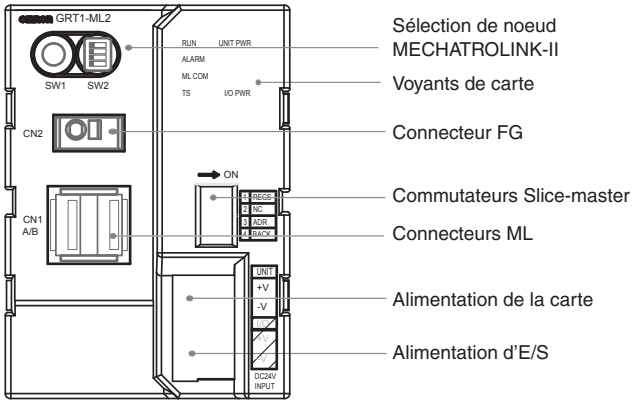
Carte d'axe Flex Trajexia – TJ1-FL02 Carte d'interface



EtherCAT SmartSlice – GRT1-ECT

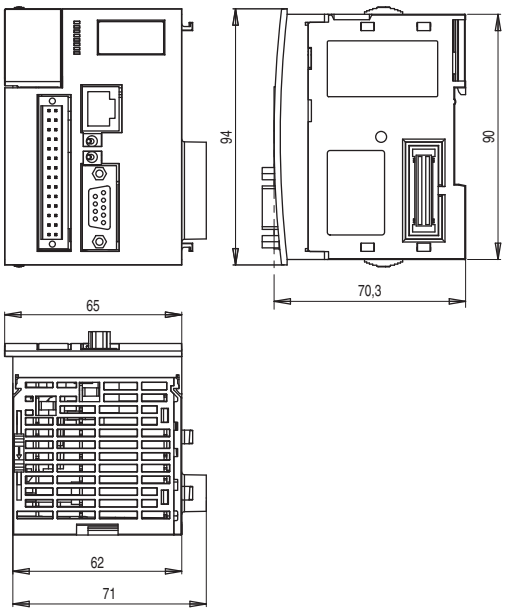


Carte d'interface MECHATROLINK-II SmartSlice – GRT1-ML2

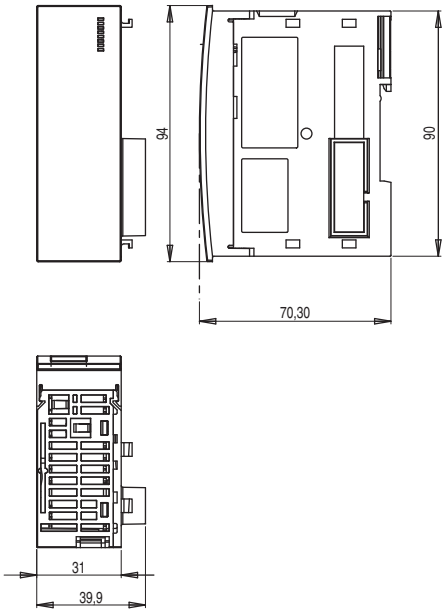


Dimensions

Carte de contrôle d'axes Trajexia – TJ2-MC64, TJ1-MC16/04

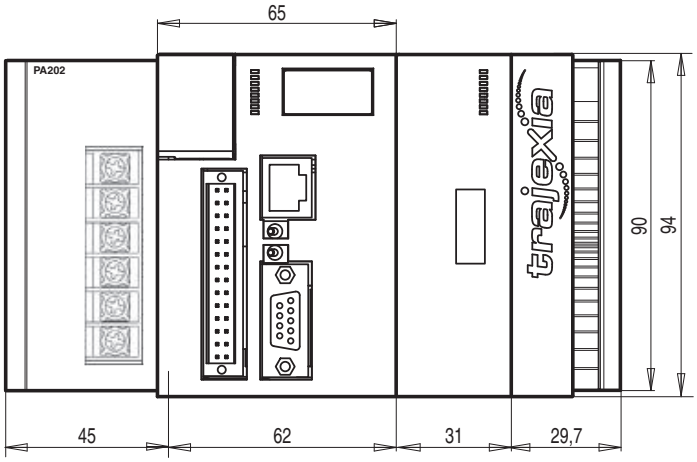


Cartes Trajexia – TJ1-ML16/04, -PRT, -DRT, -CORT, -FL02, TJ2-ECT64/16/04

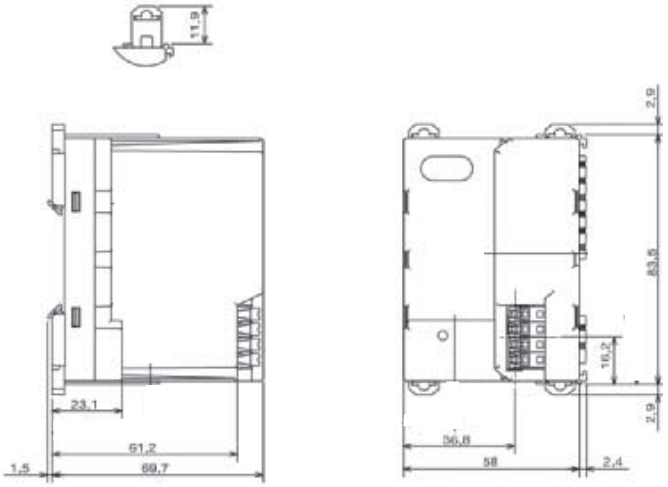


AUDIN - 8, avenue de la malle - 51370 Saint Brice Courcelles - Tel : 03.26.04.20.21 - Fax : 03.26.04.28.20 - Web : http: www.audin.fr - Email : info@audin.fr

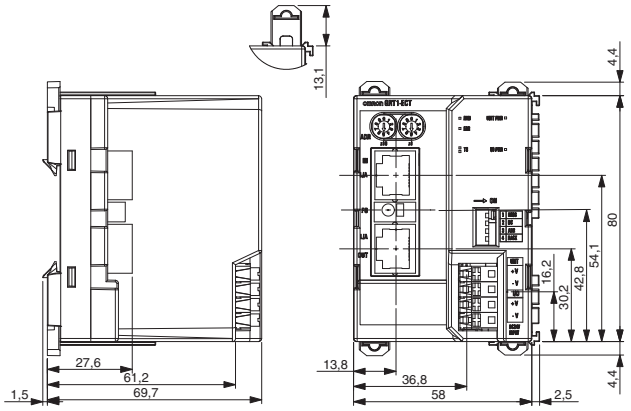
Système Trajexia – CJ1W-PA202 + TJ1-MC16 + un module + TJ1-TER



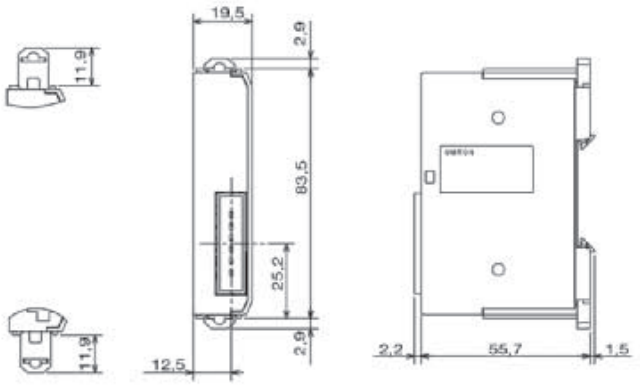
Carte d'interface SmartSlice – GRT1-ML2



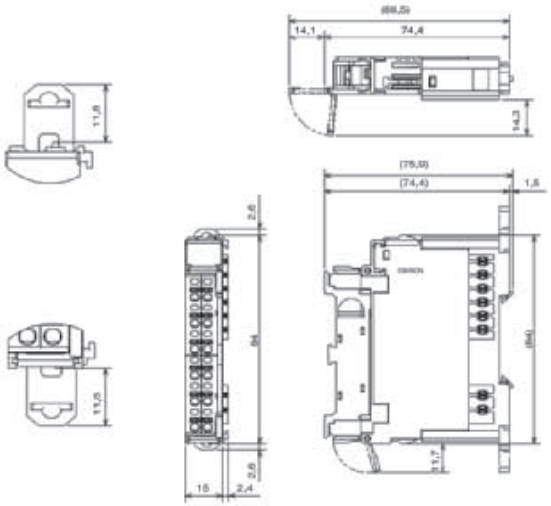
Carte d'interface SmartSlice – GRT1-ECT



Unité de fin SmartSlice – GRT1-END

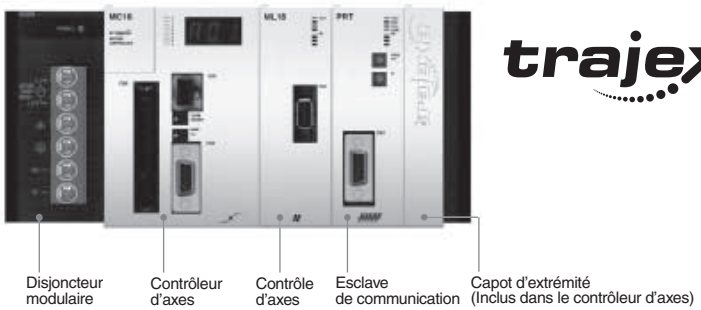


Unités d'E/S SmartSlice – GRT1-_



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

Références de commande



Contrôleur d'axes Trajexia

Nom	Modèle
Carte de contrôle d'axes Trajexia, jusqu'à 64 axes. (La carte de terminaison Trajexia TJ1-TER est fournie)	TJ2-MC64
Carte de contrôle d'axes Trajexia, jusqu'à 16 axes. (La carte de terminaison Trajexia TJ1-TER est fournie)	TJ1-MC16
Carte de contrôle d'axes Trajexia, jusqu'à 4 axes (La carte de terminaison Trajexia TJ1-TER est fournie)	TJ1-MC04
Alimentation pour système Trajexia, 100 – 240 Vc.a.	CJ1W-PA202
Alimentation pour système Trajexia, 24 Vc.c.	CJ1W-PD022

Trajexia – Modules de contrôle d'axes

Nom	Modèle
Carte maître EtherCAT Trajexia (jusqu'à 64 servodrivers)*1	TJ2-ECT64
Carte maître EtherCAT Trajexia (jusqu'à 16 servodrivers)	TJ2-ECT16
Carte maître EtherCAT Trajexia (jusqu'à 4 servodrivers)	TJ2-ECT04
Carte maître Trajexia MECHATROLINK-II (jusqu'à 16 stations)	TJ1-ML16
Carte maître Trajexia MECHATROLINK-II (jusqu'à 4 stations)	TJ1-ML04
Carte d'axe flexible Trajexia (pour 2 stations)	TJ1-FL02

*1. Le nombre de servodrivers est actuellement limité à 32 lors de l'utilisation de contrôleur d'axes TJ2-MC64 avec micrologiciel 2.01.32.

Remarque : Les TJ1-ML04 et TJ1-ML16 pris en charge par le contrôleur d'axes TJ2-MC64 sont ceux de la V2 (Version 2) et d'un numéro de lot égal ou supérieur au Lot. N° 091019 (AAMMJJ).

Trajexia – Modules de communication

Nom	Modèle
Carte esclave DeviceNet Trajexia	TJ1-DRT
Carte esclave PROFIBUS-DP Trajexia	TJ1-PRT
Carte CANopen Trajexia	TJ1-CORT

EtherCAT – Périphériques connexes

Servomoteur et variateurs de fréquence

Nom		Modèle
Servodriver Accurax G5 EtherCAT intégré		R88D-KN□□□-ECT
Variateur MX2 avec carte en option EtherCAT	Variateur de fréquence	3G3MX2-A□
	Carte EtherCAT en option	3G3AX-MX2-ECT

Remarque : Reportez-vous aux sections sur les servomoteurs et variateurs de fréquence pour obtenir plus de détails ainsi que des informations concernant la commande

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

Système d'E/S SmartSlice

Fonction	Caractéristiques	Modèle
Carte d'interface SmartSlice	Carte d'interface EtherCAT SmartSlice	GRT1-ECT
Plaque terminale, une carte requise par interface de bus		GRT1-END
4 entrées NPN	24 Vc.c., 6 mA, connexion 3 fils	GRT1-ID4
4 entrées PNP	24 Vc.c., 6 mA, connexion 3 fils	GRT1-ID4-1
8 entrées NPN	24 Vc.c., 4 mA, connexion 1 fil + 4 x G	GRT1-ID8
8 entrées PNP	24 Vc.c., 4 mA, connection 1 fil + 4 x V	GRT1-ID8-1
4 entrées c.a.	110 V c.a., connexion 2 fils	GRT1-IA4-1
4 entrées c.a.	230 Vc.a., connexion 2 fils	GRT1-IA4-2
4 sorties NPN	24 Vc.c., 500 mA, connexion 2 fils	GRT1-OD4
4 sorties PNP	24 Vc.c., 500 mA, connexion 2 fils	GRT1-OD4-1
4 sorties PNP avec protection contre les court-circuits	24 Vc.c., 500 mA, connexion 3 fils	GRT1-OD4G-1
4 sorties PNP avec protection contre les court-circuits	24 Vc.c., 2 A, connexion 2 fils	GRT1-OD4G-3
8 sorties NPN	24 Vc.c., 500 mA, connection 1 fil + 4 x V	GRT1-OD8
8 sorties PNP	24 Vc.c., 500 mA, connexion 1 fil + 4 x G	GRT1-OD8-1
8 sorties PNP avec protection contre les court-circuits	24 Vc.c., 500 mA, connexion 1 fil + 4 x G	GRT1-OD8G-1
2 sorties relais	240 Vc.a., 2 A, contacts normalement ouverts	GRT1-ROS2
2 entrées analogiques, courant / tension	±10 V, 0 à 10 V, 0 à 5 V, 1 à 5 V, 0 à 20 mA, 4 à 20 mA	GRT1-AD2
2 sorties analogiques, tension	± 10 V, 0 à 10 V, 0 à 5 V, 1 à 5 V	GRT1-DA2V
2 sorties analogiques, courant	0 à 20 mA, 4 à 20 mA	GRT1-DA2C
2 entrées Pt100	Pt100, connexion 2 ou 3 fils	GRT1-TS2P
2 entrées Pt1000	Pt1000, connexion 2 ou 3 fils	GRT1-TS2K
2 entrées du thermocouple	Types B, E, J , K, N, R, S, T, U, W, PL2, avec compensation de jonction froide	GRT1-TS2T

Remarque : Reportez-vous au catalogue Systèmes d'automatisation pour obtenir plus de détails ainsi que des informations concernant les accessoires

Borniers d'E/S Série GX

Nom		Modèle
16 entrées NPN	24 Vc.c., 6 mA, connexion 1 fil, extensible	GX-ID1611
16 entrées PNP	24 Vc.c., 6 mA, connexion 1 fil, extensible	GX-ID1621
16 sorties NPN	24 Vc.c., 500 mA, connexion 1 fil, extensible	GX-OD1611
16 sorties PNP	24 Vc.c., 500 mA, connexion 1 fil, extensible	GX-OD1621
8 entrées et 8 sorties, NPN	24 Vc.c., entrée6 mA, sortie 500 mA, connexion 1 fil	GX-MD1611
8 entrées et 8 sorties, PNP	24 Vc.c., entrée6 mA, sortie 500 mA, connexion 1 fil	GX-MD1621
16 entrées NPN	24 Vc.c., 6 mA, connexion 3 fils	GX-ID1612
16 entrées PNP	24 Vc.c., 6 mA, connexion 3 fils	GX-ID1622
16 sorties NPN	24 Vc.c., 500 mA, connexion 3 fils	GX-OD1612
16 sorties PNP	24 Vc.c., 500 mA, connexion 3 fils	GX-OD1622
8 entrées et 8 sorties, NPN	24 Vc.c., entrée 6 mA, sortie 500 mA, connexion 3 fils	GX-MD1612
8 entrées et 8 sorties, PNP	24 Vc.c., entrée 6 mA, sortie 500 mA, connexion 3 fils	GX-MD1622
16 sorties relais	250 Vc.a., 2 A, connexion 1 fil, extensible	GX-OC1601
4 entrées analogiques, courant / tension	±10 V, 0 à 10 V, 0 à 5 V, 1 à 5 V, 4 à 20 mA	GX-AD0471
2 sorties analogiques, courant / tension	±10 V, 0 à 10 V, 0 à 5 V, 1 à 5 V, 4 à 20 mA	GX-DA0271
2 entrées collecteur ouvert du codeur	Entrée collecteur ouvert 500 kHz	GX-EC0211
2 entrées du driver de ligne du codeur	Entrée de driver de ligne 4 MHz	GX-EC0241

Remarque : Les borniers d'E/S de la série GX sont uniquement pris en charge par le contrôleur d'axes T2-MC64 et avec une version officielle du micrologiciel supérieure à 2.0132.

Système de vision

Nom	Caractéristiques	Modèle
Système de vision avec interface EtherCAT	NPN	FZM1-350-ECT
	PNP	FZM1-355-ECT
Appareil photo intelligent avec interface EtherCAT	NPN / Caméra couleur	FQ-MS120-ECT
	NPN / Caméra monochrome	FQ-MS120-M-ECT
	PNP / Caméra couleur	FQ-MS125-ECT
	PNP / Caméra monochrome	FQ-MS125-M-ECT

Remarque : Les systèmes de vision sont uniquement pris en charge par le contrôleur d'axes T2-MC64 et avec une version officielle du micrologiciel supérieure à 2.0132.

Périphériques MECHATROLINK-II

Servomoteur et variateurs de fréquence

Nom		Modèle
Servodriver Accurax G5 ML-II intégré		R88D-KN□□□-ML2
Servodriver série G ML-II intégré		R88D-GN□□H-ML2
Variateur MX2 avec carte en option MECHATROLINK-II	Variateur de fréquence	3G3MX2-A□
	Carte ML2 en option	3G3AX-MX2-MRT

Remarque : Reportez-vous aux sections sur les servomoteurs et variateurs de fréquence pour obtenir plus de détails ainsi que des informations concernant la commande

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

Système d'E/S SmartSlice

Fonction	Caractéristiques	Modèle
Carte d'interface SmartSlice	Carte d'interface MECHATROLINK-II SmartSlice	GRT1-ML2*1
Plaque terminale, une carte requise par interface de bus		GRT1-END
4 entrées NPN	24 Vc.c., 6 mA, connexion 3 fils	GRT1-ID4
4 entrées PNP	24 Vc.c., 6 mA, connexion 3 fils	GRT1-ID4-1
8 entrées NPN	24 Vc.c., 4 mA, connexion 1 fil + 4 x G	GRT1-ID8
8 entrées PNP	24 Vc.c., 4 mA, connection 1 fil + 4 x V	GRT1-ID8-1
4 entrées c.a.	110 V c;a., connexion 2 fils	GRT1-IA4-1
4 entrées c.a.	230 Vc.a., connexion 2 fils	GRT1-IA4-2
4 sorties NPN	24 Vc.c., 500 mA, connexion 2 fils	GRT1-OD4
4 sorties PNP	24 Vc.c., 500 mA, connexion 2 fils	GRT1-OD4-1
4 sorties PNP avec protection contre les court-circuits	24 Vc.c., 500 mA, connexion 3 fils	GRT1-OD4G-1
4 sorties PNP avec protection contre les court-circuits	24 Vc.c., 2 A, connexion 2 fils	GRT1-OD4G-3
8 sorties NPN	24 Vc.c., 500 mA, connection 1 fil + 4 x V	GRT1-OD8
8 sorties PNP	24 Vc.c., 500 mA, connexion 1 fil + 4 x G	GRT1-OD8-1
8 sorties PNP avec protection contre les court-circuits	24 Vc.c., 500 mA, connexion 1 fil + 4 x G	GRT1-OD8G-1
2 sorties relais	240 Vc.a., 2 A, contacts normalement ouverts	GRT1-ROS2
2 entrées analogiques, courant / tension	±10 V, 0 à 10 V, 0 à 5 V, 1 à 5 V, 0 à 20 mA, 4 à 20 mA	GRT1-AD2
2 sorties analogiques, tension	± 10 V, 0 à 10 V, 0 à 5 V, 1 à 5 V	GRT1-DA2V
2 sorties analogiques, courant	0 à 20 mA, 4 à 20 mA	GRT1-DA2C
2 entrées Pt100	Pt100, connexion 2 ou 3 fils	GRT1-TS2P
2 entrées Pt1000	Pt1000, connexion 2 ou 3 fils	GRT1-TS2K
2 entrées du thermocouple	Types B, E, J , K, N, R, S, T, U, W, PL2, avec compensation de jonction froide	GRT1-TS2T

*1. Le GRT1-ML2 prend en charge les cartes Slice GRT1-IA4-1, GRT1-IA4-2, GRT1-OD4G-3, GRT1-TS2P, GRT1-TS2K et GRT1-TS2T uniquement en combinaison avec le contrôleur d'axes TJ2-MC64. Elles ne sont pas prises en charge en combinaison avec TJ1-MC16/04.

Reportez-vous au catalogue Systèmes d'automatisation pour obtenir plus de détails ainsi que des informations concernant les accessoires

Câbles MECHATROLINK-II

Nom	Remarques	Modèle
Câbles MECHATROLINK-II	0,5 mètre	JEPMC-W6003-A5
	1 mètre	JEPMC-W6003-01
	3 mètres	JEPMC-W6003-03
	5 mètres	JEPMC-W6003-05
	10 mètres	JEPMC-W6003-10
	20 mètres	JEPMC-W6003-20
	30 mètres	JEPMC-W6003-30
Terminateur MECHATROLINK-II	Résistance de terminaison	JEPMC-W6022
Répéteur MECHATROLINK-II	Répéteur de réseau	JEPMC-REP2000

Logiciel PC

Caractéristiques	Modèle
CX-Motion Pro V1.3.3 ou supérieure	CX-One
Trajexia Studio*1 V1.3.3 ou version ultérieure	TJ1-Studio

*1. Lorsque le logiciel Trajexia Studio est compris dans CX-One, il est appelé CX-Motion Pro.

TOUTES LES DIMENSIONS INDIQUEES SONT EN MILLIMETRES.

Pour convertir des millimètres en pouces, multipliez par 0,03937. Pour convertir les grammes en onces, multipliez par 0,03527.

Cat. No. I53E-FR-04

Les produits étant sans cesse améliorés, ces caractéristiques peuvent être modifiées sans préavis.

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

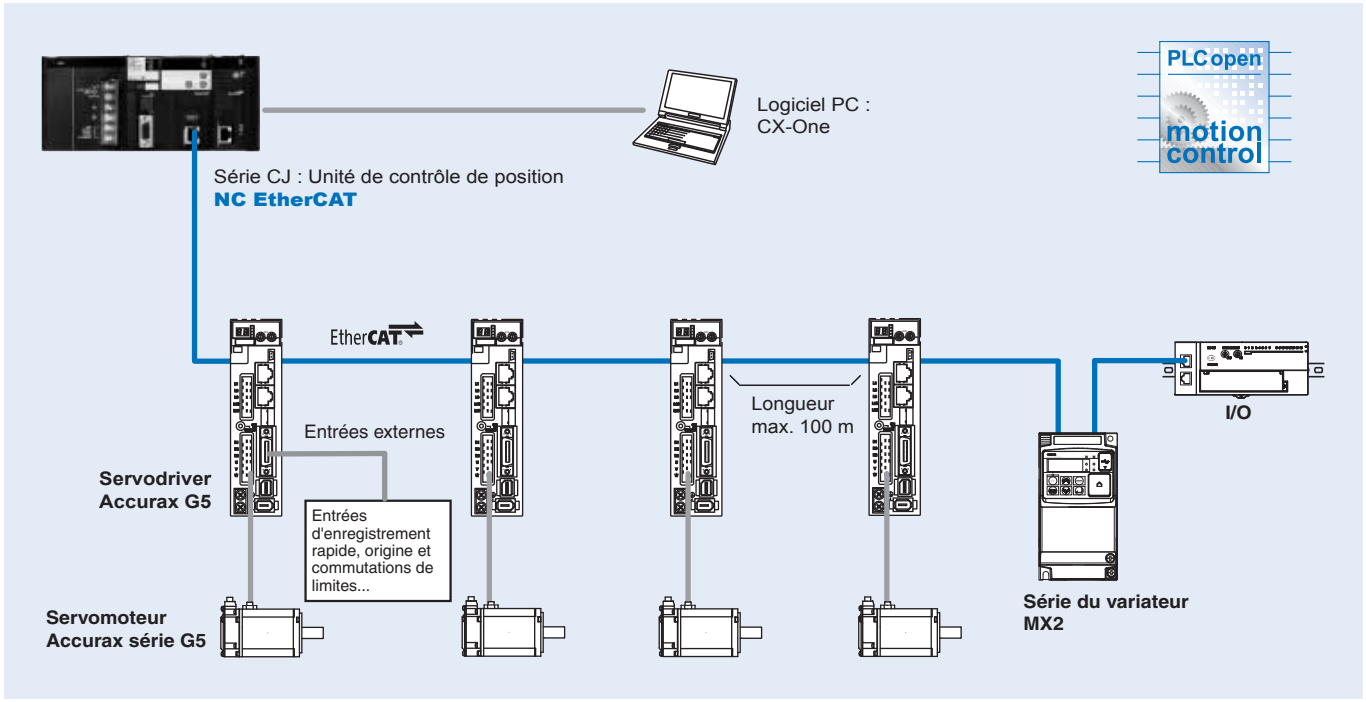
CJ1W-NC□8□ – NC EtherCAT

Unité de contrôle de position

Contrôleur de position point-à-point multi-axes via EtherCAT

- Cartes de contrôle de position avec 2, 4, 8 ou 16 axes.
- Les modèles NC_82 prennent en charge jusqu'à 64 nœuds supplémentaires : variateurs, systèmes de vision et E/S déportées.
- Interpolation linéaire et circulaire.
- Gestion des axes linéaires et de longueur infinie.
- Langages de programmation : schéma contact et blocs fonction. Blocs de fonctions de contrôle d'axe PLCopen certifié.
- La carte peut effectuer diverses séquences de fonctionnement dans les données de fonctionnement de la mémoire.
- Logiciel du CX-Programmer pour configuration de carte, configuration du réseau EtherCAT et programmation de l'API.

Configuration du système



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

Caractéristiques

Unité de contrôle de position

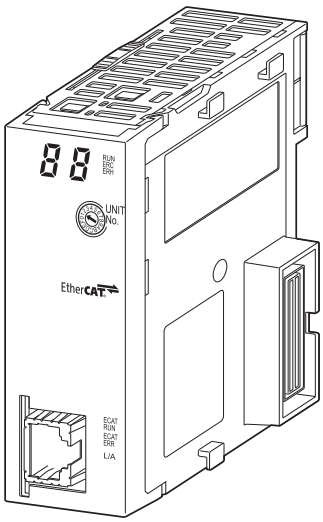
Modèle		CJ1W-NC281	CJ1W-NC481	CJ1W-NC881	CJ1W-NCF81	CJ1W-NC482	CJ1W-NC882	CJ1W-NCF82
Catégorie		Carte de communication série CJ						
API utilisables		Série CJ Ver. 3.0 ou sup. pour utiliser les blocs fonction						
Configurations possibles du numéro de carte		0 à F						
Nombre d'unités par API		10 unités par rack, 16 unités au total (avec racks d'extension)						
Méthode de contrôle		Commandes EtherCAT (CoE)						
Servodrivers contrôlé		Servodrivers Accurax G5 avec EtherCAT intégré						
Axes contrôlés		2	4	8	16	4 + 64 nœuds pour E/S déportés*1	8 + 64 nœuds pour E/S déportés*1	16 + 64 nœuds pour E/S déportés*1
Axes virtuels		–	–	–	–	Lorsqu'un axe physique est désactivé, il fonctionne comme un axe virtuel.		
Plage de réglage de l'adresse de nœud		1 à 2	1 à 4	1 à 8	1 à 16	1 à 4 et 17 à 80*2	1 à 8 et 17 à 80*2	1 à 16 et 17 à 80*2
Affectations d'E/S	Zone de mémoire de fonctionnement commun	Mots affectés dans la zone de carte de communications : 25 mots						
	Zone de mémoire de contrôle d'axe	Affectée dans une des zones suivantes (spécifiée par l'utilisateur) : Zone CIO, WR, DM ou EM. Nombre de mots affectés : 43 mots pou chaque nœud (2+12 mots de sortie, 13+16 mots d'entrée)						
	Zones de mémoire de fonctionnement de mémoire	Affectée dans une des zones suivantes (spécifiée par l'utilisateur) : Zone CIO, WR, DM ou EM Nombre de mots affectés : 7 mots pou chaque tâche (3 mots de sortie, 4 mots d'entrée)						
	Zones mémoire d'E/S	–	–	–	–	Affectée dans une des zones suivantes (spécifiée par l'utilisateur) : Zone CIO, WR, DM ou EM. Nombre de mots affectés : 1 300 mots maximum (640 mots de sortie, 640 mots d'entrée, 20 mots de statut de communication).		
Plage de commande de contrôle	Plage de commande de position	–2 147 483 648 à 2 147 483 647 (unités commande)						
	Plage de commande de vitesse pour le contrôle de position	1 à 2 147 483 647 (unités de commande/s)						
Fonctions de contrôle	Fonctions de positionnement	Fonctionnement en mémoire ou direct						
	Interpolation linéaire	Jusqu'à 2 axes	Jusqu'à 4 axes					
	Interpolation circulaire	Jusqu'à 2 axes						
	Détermination de l'origine	• Recherche de l'origine : détermine l'origine à l'aide de la méthode de recherche spécifiée. • Position actuelle prédéfinie : modifie la position actuelle à une position spécifiée pour déterminer l'origine. • Retour à l'origine : permet de revenir à l'origine à partir de n'importe quelle position de l'axe. • Origine du codeur absolu : établit l'origine avec un servomoteur qui a un codeur absolu.						
	Jogging	Sort une vitesse fixe dans le sens horaire ou antihoraire.						
	Alimentation par interruption	Effectue le positionnement en déplaçant les axes sur une distance fixe lorsqu'une entrée d'interruption externe est reçue alors que l'axe se déplace.						
	Fonctions d'arrêt	Arrêt par décélération et arrêt d'urgence.						
Fonctions auxiliaires	Courbes d'accélération / décélération	Configure soit une courbe trapézoïdale (linéaire) ou une courbe en S (moyenne mobile).						
	Limites de couple	Restreint la limite supérieure de couple pendant le contrôle de position.						
	Ignore	Multiplie la vitesse de commande d'axe par un rapport spécifié durant le fonctionnement. Paramètre d'axe : 0,01 à 500 %						
	Transfert des paramètres servo	Lit et écrit les paramètres du servodriver depuis le programme schéma contacts dans l'UC.						
	Fonction de surveillance	Surveille le mode de contrôle des positions de coordonnées, de la position de rétroaction, de la vitesse courante, du couple, etc. de la commande du servodriver.						
	Limites logicielles	Définit les limites de logiciel avant et arrière pour le fonctionnement de l'axe. Peut être définit pour chaque axe.						
	Compensation de jeu	Compense le volume de jeu dans le système mécanique selon une valeur définie.						
	Réinitialisation du compteur de déviation	La déviation de position dans le compteur de déviation du servodriver peut être réinitialisée sur 0 (version 1.3 ou supérieure).						
	Apprentissage	Cette fonction peut être utilisée pour enregistrer la position actuelle dans des données de position spécifiées après déplacement jusqu'à la position souhaitée, par exemple en utilisant le mode pas à pas.						
Port maître EtherCAT	Profil de variateur *3	Mode CSP (profil de variateur CiA402),				Modes CSP, CSV, CST (profil de variateur CiA402)*4		
		Fonction de sonde tactile (Fonction de verrouillage et Fonction de limite de couple						
	Cycle de communications	250 us, 500 us, 1 ms ou 2 ms en fonction du nombre d'esclaves connectés et de leurs caractéristiques.						
	Norme de communication	IEC 61158 Type 12						
	Couche physique	100Base-TX (IEEE802.3)						
	Connecteur	Connecteur RJ45 x 1						
	Support de communication	Catégorie 5 ou supérieure (recommandé : câble avec double adhésif aluminium et blindage tressé)						
	Distance de communication	Distance entre les nœuds : 100 m max.						
	Topologie	Guirlande uniquement.						
Méthodes de programmation	Schéma contact standard	Directement par la zone mémoire de la carte NF						
	Blocs fonction	Utilisation de blocs Fonction de contrôle d'axe PLCopen standard						
	Fonctions séquence	La carte peut effectuer diverses séquences de fonctionnement dans les données de fonctionnement de la mémoire sans affecter la programmation en schémas dans l'UC. Pour des changements de vitesse et un positionnement en continu.						
		4 tâches x 500 pas						
Normes en vigueur		Conforme aux directives européennes et cULus.						
Consommation interne		460 mA ou moins à 5 Vc.c.						
Poids		110 g						

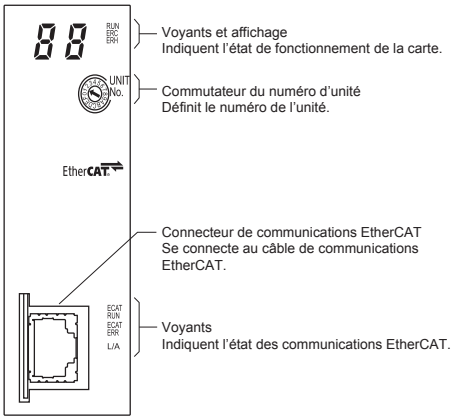
Remarques : *1 Support pour 64 nœuds de périphériques d'E/S, de variateurs et de systèmes de vision.
*2 Les adresses de nœud de 17 à 80 sont réservées aux esclaves d'E/S déportés.
*3 Ce profil est utilisé lorsque la carte est connectée au servomoteur Accurax G5.
*4 Les modes CSV et CST sont uniquement pris en charge par la carte NF_82 version 1.3 ou ultérieure, combinée à l'UC CJ2H version 1.4 ou 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

Nomenclature

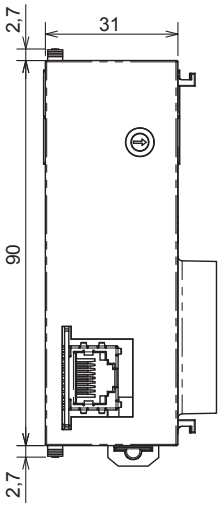
CJ1W-NC□8□ – carte de contrôle de position

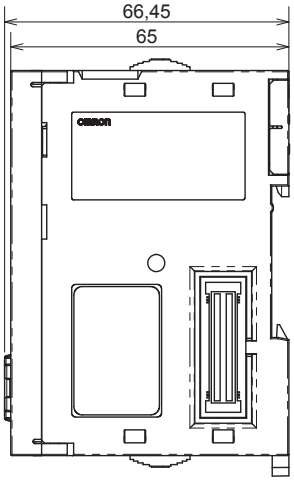




Dimensions

CJ1W-NC□8□ – carte de contrôle de position





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

Informations pour la commande

Contrôleur de position de position

Nom	Modèle
Carte de contrôle de position – EtherCAT – 16 axes + 64 nœuds pour E/S déportés	CJ1W-NCF82
Carte de contrôle de position – EtherCAT – 8 axes + 64 nœuds pour E/S déportés	CJ1W-NC882
Carte de contrôle de position – EtherCAT – 4 axes + 64 nœuds pour E/S déportés	CJ1W-NC482
Carte de contrôle de position – EtherCAT – 16 axes	CJ1W-NCF81
Carte de contrôle de position – EtherCAT – 8 axes	CJ1W-NC881
Carte de contrôle de position – EtherCAT – 4 axes	CJ1W-NC481
Carte de contrôle de position – EtherCAT – 2 axes	CJ1W-NC281

Périphériques connexes EtherCAT

Servomoteur et variateur de fréquence

Nom		Modèle
Servodriver Accurax G5 EtherCAT intégré		R88D-KN□□□-ECT
Variateur MX2 avec carte en option EtherCAT	Variateur de fréquence	3G3MX2-A□
	Carte EtherCAT en option	3G3AX-MX2-ECT

Remarque : Reportez-vous aux sections sur les servomoteurs et variateurs de fréquence pour obtenir plus de détails ainsi que des informations concernant la commande.

Borniers d'E/S Série GX

Nom		Modèle
16 entrées NPN	24 Vc.c., 6 mA, connexion 1 fil, extensible	GX-ID1611
16 entrées PNP	24 Vc.c., 6 mA, connexion 1 fil, extensible	GX-ID1621
16 sorties NPN	24 Vc.c., 500 mA, connexion 1 fil, extensible	GX-OD1611
16 sorties PNP	24 Vc.c., 500 mA, connexion 1 fil, extensible	GX-OD1621
8 entrées et 8 sorties, NPN	24 Vc.c., entrée6 mA, sortie 500 mA, connexion 1 fil	GX-MD1611
8 entrées et 8 sorties, PNP	24 Vc.c., entrée6 mA, sortie 500 mA, connexion 1 fil	GX-MD1621
16 entrées NPN	24 Vc.c., 6 mA, connexion 3 fils	GX-ID1612
16 entrées PNP	24 Vc.c., 6 mA, connexion 3 fils	GX-ID1622
16 sorties NPN	24 Vc.c., 500 mA, connexion 3 fils	GX-OD1612
16 sorties PNP	24 Vc.c., 500 mA, connexion 3 fils	GX-OD1622
8 entrées et 8 sorties, NPN	24 Vc.c., entrée 6 mA, sortie 500 mA, connexion 3 fils	GX-MD1612
8 entrées et 8 sorties, PNP	24 Vc.c., entrée 6 mA, sortie 500 mA, connexion 3 fils	GX-MD1622
16 sorties relais	250 Vc.a., 2 A, connexion 1 fil, extensible	GX-OC1601
4 entrées analogiques, courant / tension	±10 V, 0 à 10 V, 0 à 5 V, 1 à 5 V, 4 à 20 mA	GX-AD0471
2 sorties analogiques, courant / tension	±10 V, 0 à 10 V, 0 à 5 V, 1 à 5 V, 4 à 20 mA	GX-DA0271
2 entrées collecteur ouvert du codeur	Entrée collecteur ouvert 500 kHz	GX-EC0211
2 entrées du driver de ligne du codeur	Entrée de driver de ligne 4 MHz	GX-EC0241

Remarque : Reportez-vous au catalogue Systèmes d'automatisation pour obtenir plus de détails ainsi que des informations concernant les commandes.

Système de vision

Nom	Caractéristiques	Modèle
Système de vision avec interface EtherCAT	NPN	FZM1-350-ECT
	PNP	FZM1-355-ECT

Remarque : Reportez-vous à la documentation sur les systèmes de vision pour obtenir des informations détaillées sur les spécifications, ainsi que des informations sur les commandes.

Logiciel PC

Caractéristiques	Modèle
CX-One version 4 ou supérieure	CX-One
CX-Programmer version 9.12 ou supérieure	CX-Programmer

TOUTES LES DIMENSIONS INDIQUEES SONT EN MILLIMETRES.

Pour convertir des millimètres en pouces, multipliez par 0,03937. Pour convertir les grammes en onces, multipliez par 0,03527.

Cat. No. I78E-FR-01

Les produits étant sans cesse améliorés, ces caractéristiques peuvent être modifiées sans préavis.

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

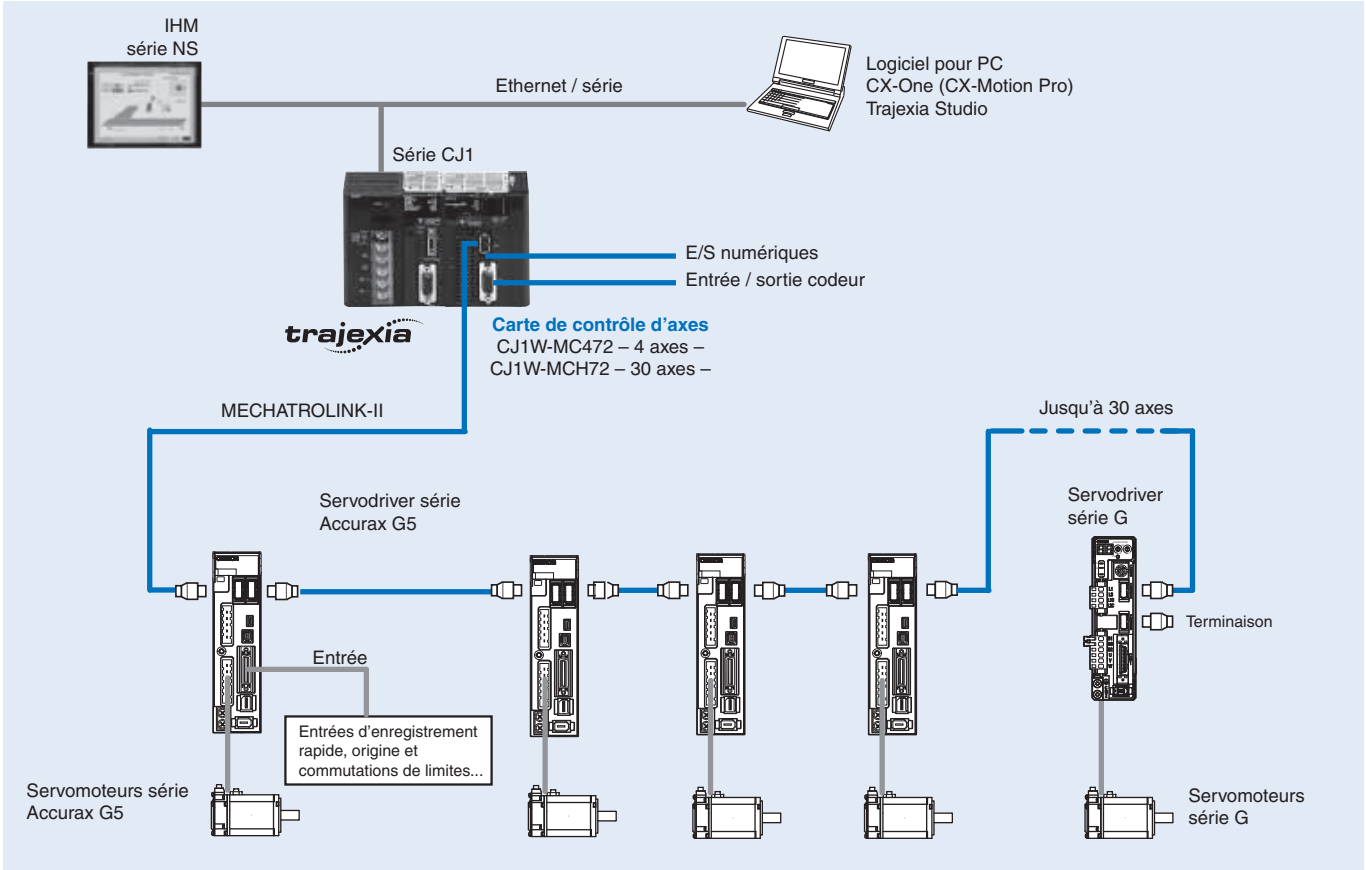
Trajexia-API CJ1W-MC472/ MCH72 – MECHATROLINK-II

Carte de contrôle d'axes Trajexia

Carte de contrôle d'axes pour API via le bus MECHATROLINK-II

- Modèles avec 4 ou 30 axes MECHATROLINK-II
- Temps de cycle réglable entre 0,5 ms et 4 ms
- Contrôle des servomoteurs et des variateurs de fréquence sur un réseau de contrôle unique
- Contrôle de position, de vitesse et de couple
- Contrôle d'axes avancé comme le contrôle CAM, le contrôle de registration, l'interpolation et la synchronisation des axes à l'aide de commandes de contrôle simples
- Port série pour axe de codeur maître
- E/S numériques intégrées
- Échange de données E/S avec l'UC API

Configuration du système



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

Caractéristiques

Caractéristiques générales

Élément	Détails
Modèle	CJ1W-MC□72
Température ambiante de fonctionnement	0 à 55 °C
Température de stockage	–20 ° à 70 °C
Humidité ambiante de fonctionnement	10 à 90 %
Humidité de stockage	90 % max. (sans condensation)
Atmosphère	Sans gaz corrosifs
Résistance aux vibrations	10 à 57 Hz (0,075 mm d'amplitude) 57 à 100 Hz, Accélération : 9,8 m/s², dans les directions X, Y et Z pendant 80 minutes
Résistance aux chocs	143 m/s², dans chacune des directions X, Y et Z, 3 fois
Résistance d'isolement	20 MOhm
Rigidité diélectrique	500 V
Structure de protection	IP20
Normes internationales	CE : IEC61131-2, IEC61000-6-2, IEC61000-6-4
	cULus UL508 (Industrial Control Equipment – Equipement d'ingénierie industrielle)
	Lloyds ; conforme à la directive RoHS
Poids	180 g

Carte de contrôle d'axes Trajexia

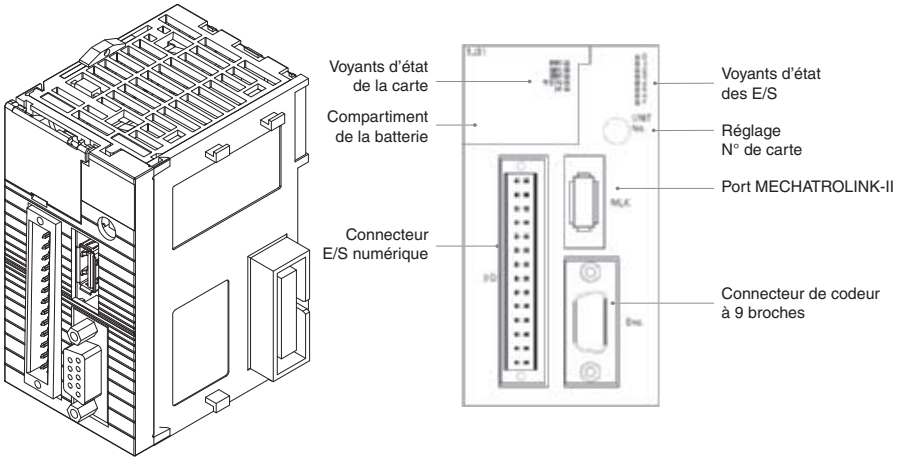
Élément		Détails	
Modèle		CJ1W-MCH72	CJ1W-MC472
Catégorie		Carte de communication série CJ	
API utilisables		Série CJ	
Axes	Nombre total d'axes	32	
	Axes MECHATROLINK-II	30 maximum *1	4 maximum *2
	Axe de codeur maître	1 maximum	
	Axe virtuel	32 maximum	
Nœuds MECHATROLINK	Nombre total de nœuds	30	12
	Servodriver	30 maximum	4 maximum
	Variateur de fréquence	8 maximum	8 maximum
Temps de cycle		0,5 ms, 1 ms, 2 ms ou 4 ms, au choix	
Langage de programmation		Langage de contrôle d'axes de type BASIC	
Multitâches		Jusqu'à 14 tâches exécutées simultanément	
E/S numériques intégrées		16 entrées, dont 2 avec fonctionnalité de registration 8 sorties, dont 1 avec fonctionnalité de changement de position du matériel.	
Unités de mesure		Définissables par l'utilisateur	
Mémoire disponible pour les programmes utilisateur		500 Ko	
Capacité de stockage des données		Jusqu'à 2 Mo de stockage de données en mémoire flash	
Enregistrement des données de programme, contrôleur d'axes		SRAM avec batterie de secours et Flash-ROM	
Enregistrement des données de programme, ordinateur		Via le logiciel CX-Motion Pro / Trajexia Studio	
Mise à jour du firmware			
Interface de codeur	Méthode de contrôle	Sortie AB du driver de ligne, entrée / sortie d'impulsions de moteur	
	Protocoles de codeur	Abs SSI 200 kHz, Abs EnDat 1 MHz et driver de ligne incrémental AB	
	Fréquence d'entrée maximale du codeur	6 MHz	
	Fréquence de sortie maximale du codeur / d'impulsion	2 MHz	
Port maître Mechatrolink-II	Périphériques contrôlés	Servodrivers Accurax G5 et série G, variateurs MX2	
	Caractéristiques électriques	Conforme à la norme MECHATROLINK	
	Vitesse de transmission	10 Mbps	
	Types de stations esclaves	Servodrivers et variateurs de fréquence	
	Nombre de nœuds MECHATROLINK-II / Temps de cycle	Max. 30 nœuds / 4 ms Max. 16 nœuds / 2 ms Max. 8 nœuds / 1 ms	Max. 12 nœuds / 4 ms Max. 12 nœuds / 2 ms Max. 8 nœuds / 1 ms
	Nombre de variateurs en mode de position / Temps de cycle	Max. 8 nœuds / 4 ms Max. 8 nœuds / 2 ms Max. 8 nœuds / 1 ms	Max. 4 nœuds / 4 ms Max. 4 nœuds / 2 ms Max. 4 nœuds / 1 ms
	Distance de transmission	50 mètres max. sans utilisation de répéteur	
Échange de données avec l'API		CJ1W-MCH72 échange des données avec les zones mémoire de l'API. Le mappage de l'échange de données cycliques dans l'UC API vers les zones de mémoire de la carte d'axes peut être configuré librement.	

Remarques : *1 Il inclut un maximum de 8 variateurs en mode de position.
*2 Il inclut un maximum de 8 variateurs en mode de position.

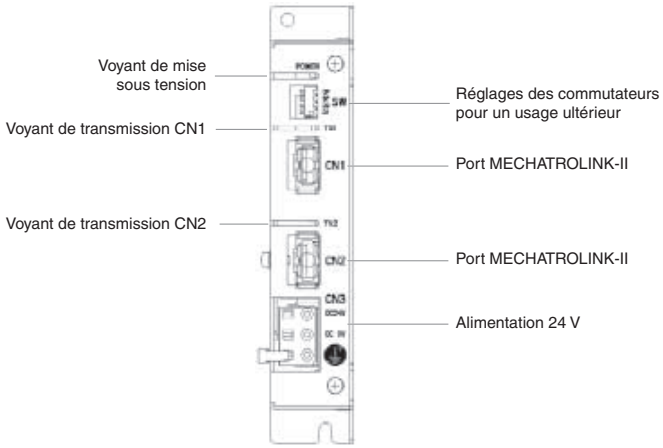
AUDIN - 8, avenue de la malle - 51370 Saint Brice Courcelles - Tel : 03.26.04.20.21 - Fax : 03.26.04.28.20 - Web : http: www.audin.fr - Email : info@audin.fr

Nomenclature

CJ1W-MC□72 – Carte de contrôle d'axes Trajexia

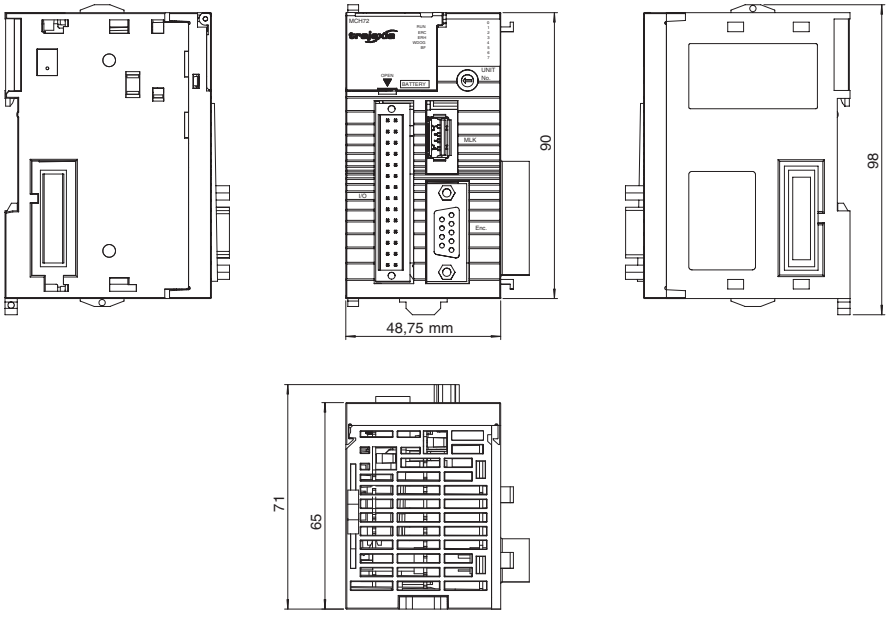


JEPMC-REP2000 – Répéteur MECHATROLINK-II



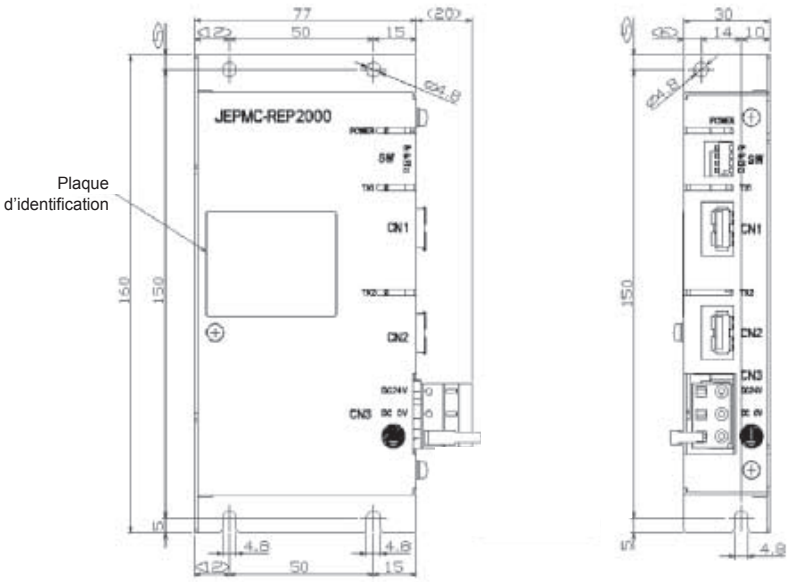
Dimensions

CJ1W-MC□72 – Carte de contrôle d'axes Trajexia



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

JEPMC-REP2000 – Répéteur MECHATROLINK-II



Références de commande

Contrôleur d'axes

Nom	Modèle
Carte de contrôle d'axes Trajexia, jusqu'à 30 axes MECHATROLINK-II	CJ1W-MCH72
Carte de contrôle d'axes Trajexia, jusqu'à 4 axes MECHATROLINK-II	CJ1W-MC472

MECHATROLINK-II – périphériques connexes

Servomoteurs

Nom		Modèle
Servodriver Accurax G5 ML-II intégré		R88D-KN□□□-ML2
Servodriver série G ML-II intégré		R88D-GN□□H-ML2
Variateur MX2 avec carte en option MECHATROLINK-II	Variateur de fréquence	3G3MX2-A□
	Carte ML2 en option	3G3AX-MX2-MRT

Remarque : Reportez-vous aux sections sur les servomoteurs et variateurs de fréquence pour obtenir plus de détails ainsi que des informations concernant la commande

Câbles MECHATROLINK-II

Nom	Remarques	Modèle
Câbles MECHATROLINK-II	0,5 mètre	JEPMC-W6003-A5
	1 mètre	JEPMC-W6003-01
	3 mètres	JEPMC-W6003-03
	5 mètres	JEPMC-W6003-05
	10 mètres	JEPMC-W6003-10
	20 mètres	JEPMC-W6003-20
	30 mètres	JEPMC-W6003-30
Terminateur MECHATROLINK-II	Résistance de terminaison	JEPMC-W6022
Répéteur MECHATROLINK-II	Répéteur de réseau	JEPMC-REP2000

Logiciel PC

Caractéristiques	Modèle
CX-Motion Pro V1.3.3 ou supérieure	CX-One
Trajexia Studio*1 V1.3.3 ou version ultérieure	TJ1-Studio

*1. Lorsque le logiciel Trajexia Studio est compris dans CX-One, il est appelé CX-Motion Pro.

TOUTES LES DIMENSIONS INDIQUEES SONT EN MILLIMETRES.

Pour convertir des millimètres en pouces, multipliez par 0,03937. Pour convertir les grammes en onces, multipliez par 0,03527.

Cat. No. I54E-FR-03

Les produits étant sans cesse améliorés, ces caractéristiques peuvent être modifiées sans préavis.

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

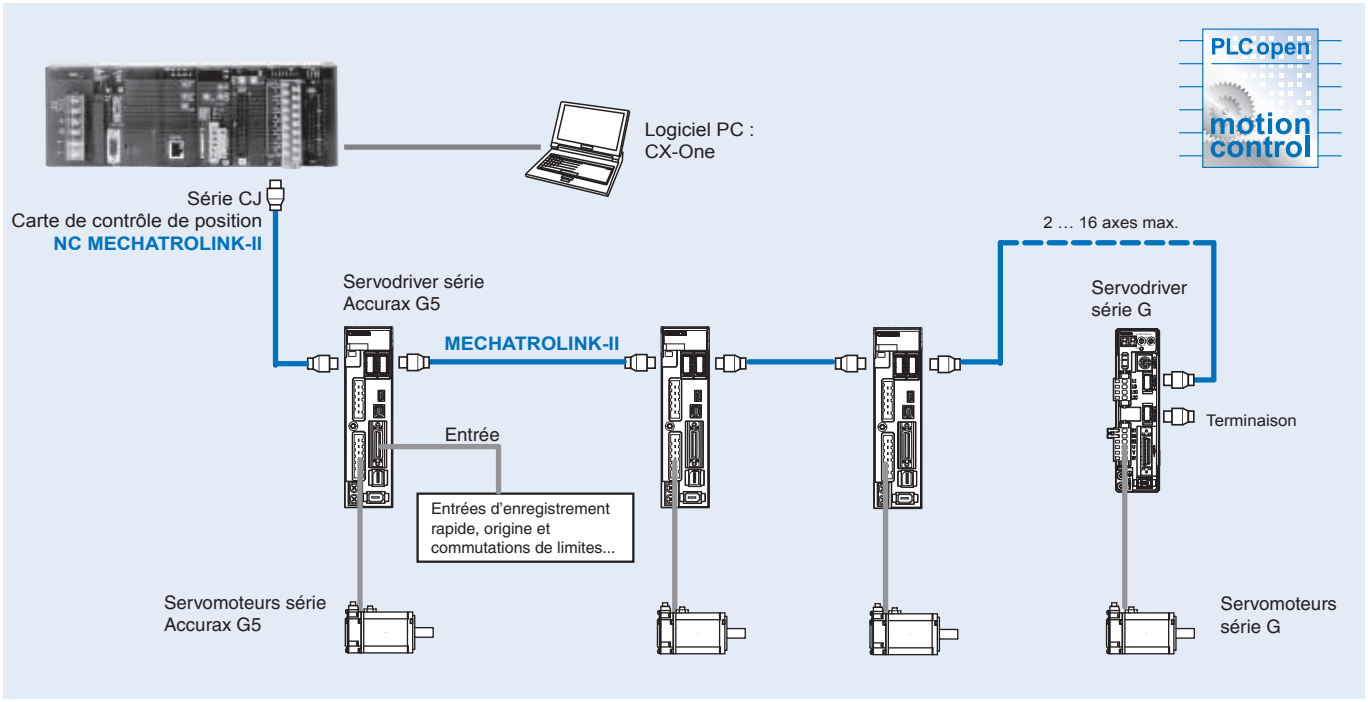
CJ1W-NC271/471/F71 – NC MECHATROLINK-II

Unité de contrôle de position

Contrôleur de position point à point mutliaxes sur le bus MECHATROLINK-II

- Cartes de contrôle de position avec 2, 4 ou 16 axes.
- Bus haute vitesse MECHATROLINK-II spécialement conçu pour le contrôle d'axes.
- Supporte le contrôle de position, de vitesse et de couple.
- Langages de programmation : schéma à contacts, blocs fonction. Prend en charge les blocs fonctions ouverts API.
- Smart Active Parts pour une réduction des temps de développement avec les terminaux IHM Omron.
- Accès au système complet à partir d'un point. Configuration du réseau, configuration et surveillance des servodrivers et programmation des API.

Configuration du système



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

Caractéristiques

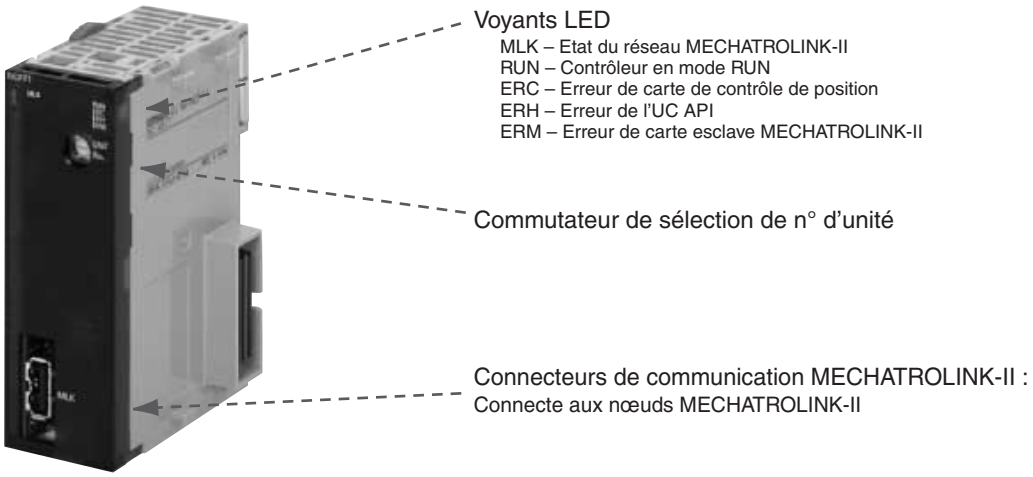
Unité de contrôle de position

Modèle		CJ1W-NC271	CJ1W-NC471	CJ1W-NCF71
Catégorie		Carte de communication série CJ		
API utilisables		Série CJ		
		Série CJ Ver. 3.0 ou sup. pour utiliser les blocs fonction (recommandée CJ1G-CPU45 ou CJ1H-CPU□)		
Configurations possibles du numéro de carte		0 à F		
Méthode de contrôle		MECHATROLINK-II (contrôle de position, de vitesse et de couple)		
Périphériques contrôlés		Accurax G5 et servodrivers série G avec MECHATROLINK-II intégré		
Axes contrôlés		2 maximum	4 maximum	16 maximum
Affectations d'E/S	Zone de mémoire de fonctionnement commun	Mots affectés dans la zone de carte de communications : 25 mots (15 mots de sortie, 10 mots d'entrée)		
	Zone de mémoire de contrôle d'axe	Affectée dans une des zones suivantes (spécifiée par l'utilisateur) : Zone CIO, travail, auxiliaire, maintien, DM ou EM. Nombre de mots affectés : 50 mots (25 mots de sortie, 25 mots d'entrée) × nbre d'axes le plus élevé		
Unités de contrôle	Unité de commande de position	Unité de commande : Dépend de la réduction électronique dans les paramètres de servo. Réglage par défaut : Impulsions		
	Unité de commande de vitesse pour contrôle de position	Unités de commande/s		
	Vitesses d'accélération / de décélération pour le contrôle de position	10 000 unités de commande/s^2		
	Unité de commande de vitesse pour le contrôle de vitesse	0,001 % de la vitesse maximale du moteur		
	Unité de commande de couple pour le contrôle de couple	0,001 % du couple maximum du moteur		
Plage de commande de contrôle	Plage de commande de position	–2 147 483 648 à 2 147 483 647 (unités commande)		
	Plage de commande de vitesse pour le contrôle de position	0 à 2 147 483 647 (unités de commande/s)		
	Vitesses d'accélération / de décélération pour le contrôle de position	1 à 65 535 (10 000 unités de commande/s^2)		
	Plage de commande de vitesse pour le contrôle de vitesse	–199,999 à 199,999 % La limite supérieure est restreinte par la vitesse maximale du servomoteur.		
	Plage de commande de couple pour le contrôle de couple	–199,999 à 199,999 % La limite supérieure est restreinte par le couple maximum du servomoteur.		
Fonctions de contrôle	Verrouillage / Déverrouillage de servo	Verrouille et déverrouille le servodriver.		
	Carte de contrôle	Positionnement à une position absolue ou une position relative en fonction de la position cible spécifiée et la vitesse cible spécifiée depuis le programme en schémas contacts.		
	Détermination de l'origine	• Recherche de l'origine : détermine l'origine à l'aide de la méthode de recherche spécifiée. • Position actuelle prédéfinie : modifie la position actuelle à une position spécifiée pour déterminer l'origine. • Retour à l'origine : permet de revenir à l'origine à partir de n'importe quelle position de l'axe. • Origine du codeur absolu : établit l'origine avec un servomoteur qui a un codeur absolu, sans devoir utiliser la recherche d'origine.		
	Jogging	Sort une vitesse fixe dans le sens horaire ou antihoraire.		
	Alimentation par interruption	Effectue le positionnement en déplaçant les axes sur une distance fixe lorsqu'une entrée d'interruption externe est reçue alors que l'axe se déplace.		
	Contrôle de la vitesse	Exécute un contrôle de vitesse en envoyant une commande à la boucle de vitesse du servodriver.		
	Contrôle de couple	Exécute un contrôle de couple en envoyant une commande à la boucle de courant du servodriver.		
	Fonctions d'arrêt	• Arrêt par décélération : décélération de l'axe en mouvement jusqu'à l'arrêt. • Arrêt d'urgence : positionne l'axe en mouvement pour le nombre d'impulsions restant dans le compteur de déviation puis stoppe l'axe.		
	Interpolation linéaire	Il est possible d'interpoler jusqu'à 8 axes en utilisant deux interpolateurs (4 axes par interpolateur) Disponible pour les versions 1.1 ou sup.		
Fonctions auxiliaires	Courbes d'accélération / décélération	Configure soit une courbe trapézoïdale (linéaire), une courbe exponentielle ou une courbe en S (moyenne mobile).		
	Limites de couple	Restreint la limite supérieure de couple pendant le contrôle de position.		
	Override	Multiplie la vitesse de commande d'axe par un rapport spécifié. Override : 0,01 à 327,67 %		
	Transfert des paramètres servo	Lit et écrit les paramètres du servodriver depuis le programme schéma contacts dans l'UC.		
	Fonction de surveillance	Surveille le mode de contrôle des positions de coordonnées, de la position de rétroaction, de la vitesse courante, du couple, etc. de la commande du servodriver.		
	Limites logicielles	Limite les opérations logicielles pour le contrôle de position.		
	Compensation de jeu	Compense le volume de jeu dans le système mécanique selon une valeur définie.		
	Réinitialisation du compteur de déviation	La déviation de position dans le compteur de déviation du servodriver peut être réinitialisée sur 0 (version 1.3 ou supérieure).		
E/S externe	Unité de contrôle de position	Un port d'interface MECHATROLINK-II		
	E/S servodriver	Entrées de limite horaire / antihoraire, entrées de proximité d'origine, entrées d'interruption externe 1 à 3 (peuvent être utilisés comme entrées d'origine externe)		
Méthodes de programmation	Schéma contact standard	Directement par la zone mémoire de la carte NCF		
	Blocs fonction	A l'aide des blocs fonction ouvert API standard		
	Smart Active Parts	L'utilisation de Smart Active Parts avec des interfaces IHM Omron optimise l'utilisation de l'UC et le temps de développement.		
Consommation interne		360 mA ou moins pour 5 Vc.c.		
Poids		95 g		

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

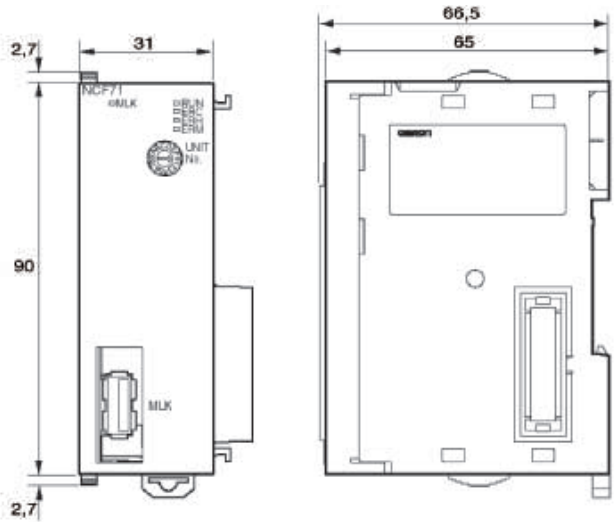
Nomenclature

CJ1W-NC271/471/F71 – Carte de contrôle de position



Dimensions

CJ1W-NC271/471/F71 – Carte de contrôle de position



Références de commande

Contrôleur de position de position

Nom	Modèle
Carte de contrôle de position MECHATROLINK-II – 16 axes	CJ1W-NCF71
Carte de contrôle de position MECHATROLINK-II – 4 axes	CJ1W-NC471
Carte de contrôle de position MECHATROLINK-II – 2 axes	CJ1W-NC271

Périphériques MECHATROLINK-II

Servomoteurs

Nom	Modèle
Servodriver Accurax G5 ML-II intégré	R88D-KN□□□-ML2
Servodriver série G ML-II intégré	R88D-GN□□H-ML2

Remarque : Pour obtenir des informations détaillées sur les spécifications et les commandes, consultez la section sur les servomoteurs

Câbles MECHATROLINK-II

Nom	Remarques	Modèle
Terminateur MECHATROLINK-II	Résistance de terminaison	JEPMC-W6022
Câbles MECHATROLINK-II	0,5 mètre	JEPMC-W6003-A5
	1 mètre	JEPMC-W6003-01
	3 mètres	JEPMC-W6003-03
	5 mètres	JEPMC-W6003-05
	10 mètres	JEPMC-W6003-10
	20 mètres	JEPMC-W6003-20
	30 mètres	JEPMC-W6003-30

Logiciel PC

Caractéristiques	Modèle
CX-One version 2.0 (CX-Motion NCF 1.70 ou supérieure) CX-One version 3.0 (CX-Motion NCF 1.90 ou supérieure) CX-One version 4.0 ou supérieure	CX-One

TOUTES LES DIMENSIONS INDIQUEES SONT EN MILLIMETRES.

Pour convertir des millimètres en pouces, multipliez par 0,03937. Pour convertir les grammes en onces, multipliez par 0,03527.

Cat. No. I09E-FR-02B

Les produits étant sans cesse améliorés, ces caractéristiques peuvent être modifiées sans préavis.

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

CJ1W-NC□□3

Unité de contrôle de position

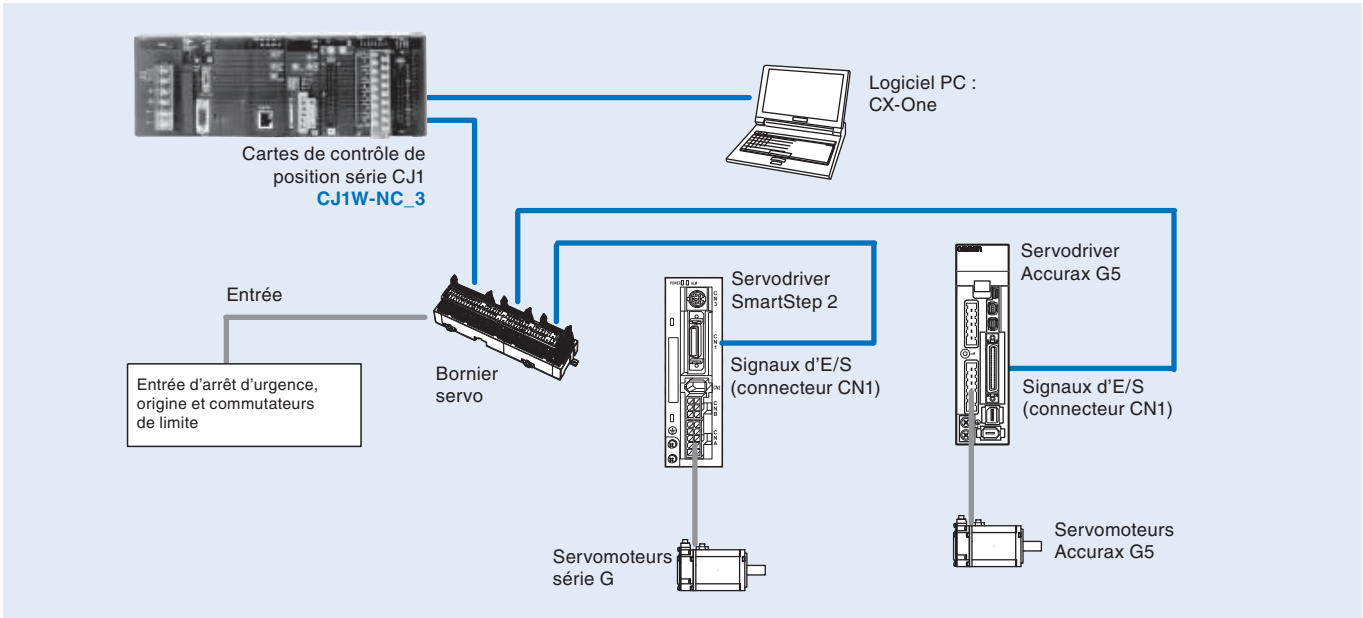
Carte de contrôle de position point à point avec sortie de train d'impulsion

- Cartes de contrôle de position avec 1, 2 ou 4 axes
- Positionnement réalisable par commandes schéma à contacts directes
- Contrôle de position et de vitesse
- Interpolation linéaire
- Fonction d'alimentation par interruption
- Positionnement de 100 points à partir de la mémoire
- Accélération / décélération par courbe en S, recherche d'origine, compensation de jeu et autres fonctions également prises en charge.
- Les données de positionnement sont sauvegardées dans la mémoire flash interne, il n'est donc plus nécessaire de conserver une batterie de secours.
- Utilisez le logiciel de prise en charge basé sur Windows (CX-Position) pour créer des données de positionnement et sauvegarder les données et les paramètres dans des fichiers en toute facilité.

Fonction

Ces cartes de contrôle de position prennent en charge le contrôle de position par des sorties de train d'impulsions. Le positionnement s'effectue à l'aide d'accélérations et de décélérations en courbes trapézoïdales ou en S. Des modèles sont disponibles avec contrôle de 1, 2 ou 4 axes. Ils peuvent être combinés à des servodrivers ou des moteurs pas à pas qui acceptent le contrôle par train d'impulsions.

Configuration du système



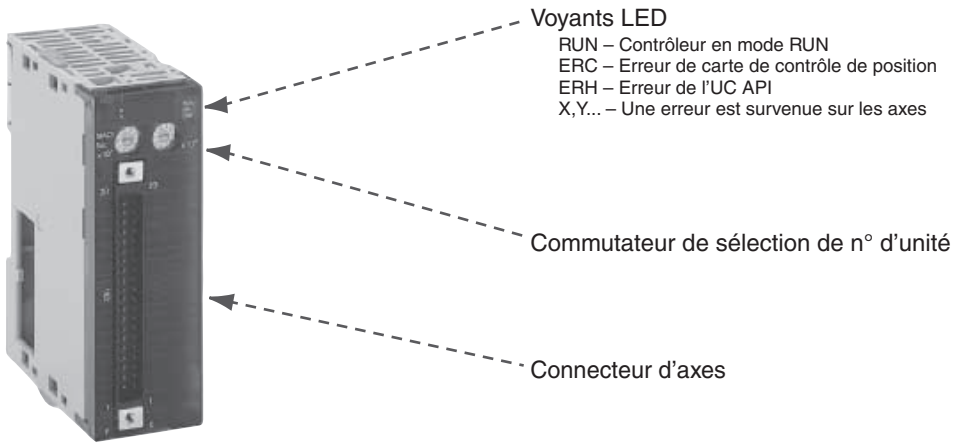
AUDIN - 8, avenue de la malle - 51370 Saint Brice Courcelles - Tel : 03.26.04.20.21 - Fax : 03.26.04.28.20 - Web : http: www.audin.fr - Email : info@audin.fr

Caractéristiques

Modèle	CJ1W-NC113 CJ1W-NC133	CJ1W-NC213 CJ1W-NC233	CJ1W-NC413 CJ1W-NC433
Nom de carte	Unité de contrôle de position		
Catégorie	Carte E/S spéciale		
Numéros des cartes	0 à 95		0 à 94
Méthode de contrôle	Contrôle en boucle ouverte par sortie de train d'impulsions		
Interface de sortie de contrôle	CJ1W-NC□13 : sortie collecteur ouvert CJ1W-NC□33 : Sortie driver de ligne		
Axes contrôlés	1	2	4
Modes de fonctionnement	Fonctionnement direct ou en mémoire		
Format des données	Binaire (hexadécimal)		
Effet sur le temps de cycle pour le rafraîchissement final	0,29 à 0,41 ms max. / carte		
Effet sur le temps de cycle pour IOWR / IORD	0,6 à 0,7 ms max. / instructions		
Temps de démarrage	2 ms max. (reportez-vous au manuel d'utilisation pour connaître les conditions)		
Données de position	–1 073 741 823 à +1 073 741 823 impulsions		
Nombre de positions	100 par axe		
Données de vitesse	1 à 500 kpps (par unité de 1 pps)		
Nombre de vitesses	100 par axe		
Temps d'accélération / décélération	0 à 250 s (durée jusqu'à la vitesse maxi).		
Courbes d'accélération / décélération	Courbe trapézoïdale ou en S		
Sauvegarde de données dans l'UC	Mémoire Flash		
Logiciel de support sous Windows	CX-Position (WS02-NCTC1-E)		
Température ambiante de fonctionnement	0 à 55 °C		0 à 50°C
Alimentation externe	24 Vc.c. ±10 %, 5 Vc.c. ±5 % (driver de ligne uniquement)		24 Vc.c. ±5 %, 5 Vc.c. ±5 % (driver de ligne uniquement)

Nomenclature

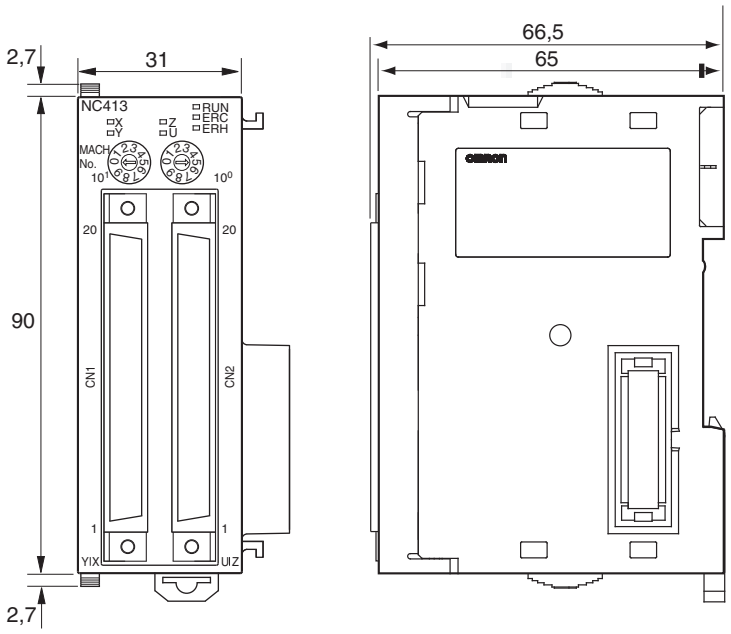
Unité de contrôle de position



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

Dimensions

Unité de contrôle de position



Références de commande

Unité de contrôle de position

Nom	Modèle
Carte de contrôle de position pour 1 axe. Sortie collecteur ouvert.	CJ1W-NC113
Carte de contrôle de position pour 2 axes. Sortie collecteur ouvert.	CJ1W-NC213
Carte de contrôle de position pour 4 axes. Sortie collecteur ouvert.	CJ1W-NC413
Carte de contrôle de position pour 1 axe. Sortie driver de ligne.	CJ1W-NC133
Carte de contrôle de position pour 2 axes. Sortie driver de ligne.	CJ1W-NC233
Carte de contrôle de position pour 4 axes. Sortie driver de ligne.	CJ1W-NC433

Câbles servodriver

Remarque : Pour plus d'informations sur les câbles et les borniers, consultez la section Servomoteurs.

Logiciel PC

Caractéristiques	Modèle
CX-One	CX-One

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

TOUTES LES DIMENSIONS INDIQUEES SONT EN MILLIMETRES.

Pour convertir des millimètres en pouces, multipliez par 0,03937. Pour convertir les grammes en onces, multipliez par 0,03527.

Cat. No. I04E-FR-03B

Les produits étant sans cesse améliorés, ces caractéristiques peuvent être modifiées sans préavis.

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

CJ1W-NC□□4

Unité de contrôle de position

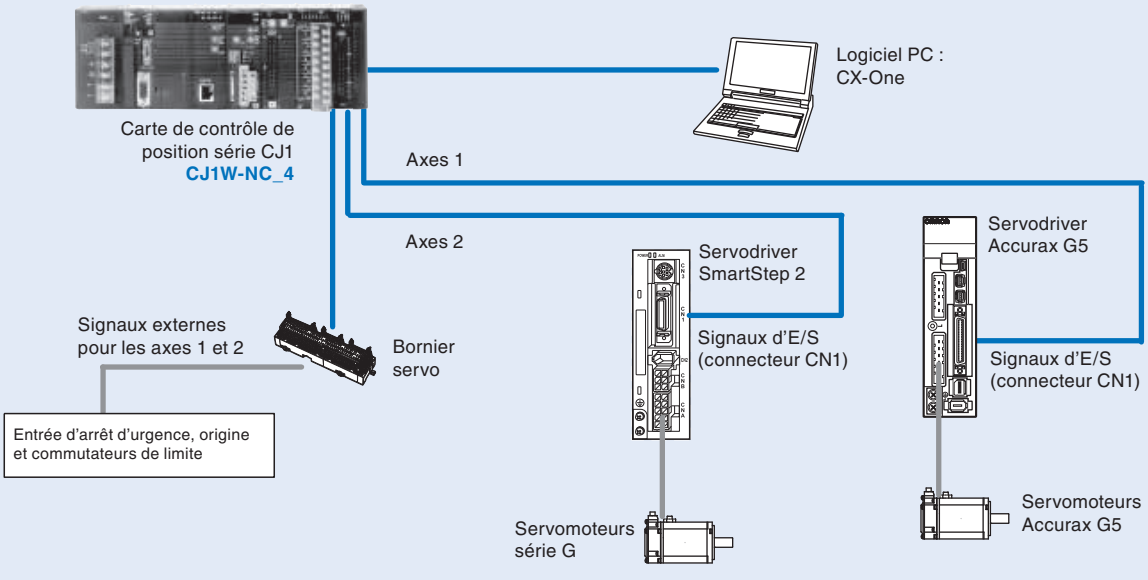
Carte de contrôle de position point à point avec sortie de train d'impulsion et fonction de carte de contrôle d'axes

- Cartes de contrôle de position avec 2 ou 4 axes
- Contrôle de position et de vitesse
- Interpolation linéaire et fonction de contrôle d'alimentation
- Synchronisation d'axes et profils de came électronique
- Positionnement de 500 points par axe à partir de la mémoire
- Accélération / décélération par courbe en S, recherche d'origine, compensation de jeu et autres fonctions également prises en charge.
- Langages de programmation : schéma à contacts, blocs fonction.
- Utilisez le logiciel de support CX-Position pour créer facilement des données de positionnement et stocker les données et les paramètres dans des fichiers.

Fonction

Ces cartes de contrôle de position prennent en charge le contrôle de position par des sorties de train d'impulsions. Le positionnement s'effectue à l'aide d'accélérations et de décélérations en courbes trapézoïdales ou en S. Des modèles sont disponibles avec contrôle de 2 ou 4 axes. Ils peuvent être combinés à des servodrivers ou des moteurs pas à pas qui acceptent le contrôle par train d'impulsions. Lorsque ces cartes sont utilisées dans une API CJ2, l'UC peut également présenter un fonctionnement synchrone en utilisant des CAM et d'autres blocs fonction.

Configuration du système



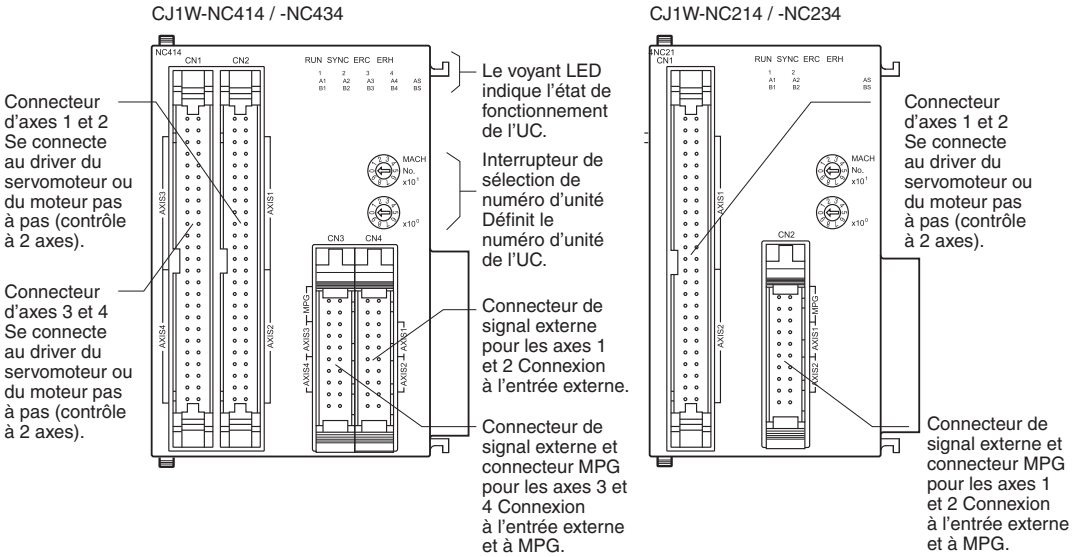
AUDIN - 8, avenue de la malle - 51370 Saint Brice Courcelles - Tel : 03.26.04.20.21 - Fax : 03.26.04.28.20 - Web : http: www.audin.fr - Email : info@audin.fr

Caractéristiques

Modèle		CJ1W-NC214 CJ1W-NC234	CJ1W-NC414 CJ1W-NC434
Nom de carte		Unité de contrôle de position	
Catégorie		Cartes E/S spéciales série CJ	
API utilisables		Série CJ	
Numéros des cartes		0 à 94	
Nombre maximum de cartes par rack		5 unités	
Nombre maximum de cartes par système CJ		20 cartes (3 racks d'extension maximum)	
Carte occupée		2	
Méthode de contrôle		Contrôle en boucle ouverte par sortie de train d'impulsions	
Signaux de sortie de contrôle		CJ1W-NC□14 : sortie collecteur ouvert CJ1W-NC□34 : Sortie driver de ligne	
Axes contrôlés		2	4
Affectations d'E/S	Zone de mémoire de contrôle d'axe	Affectée dans une des zones suivantes (spécifiée par l'utilisateur) : zone CIO, WR, HR, DM ou EM.	
Fonction de contrôle	Modes de fonctionnement	Fonctionnement direct ou en mémoire	
	Interpolation linéaire	2 axes maximum	4 axes maximum
	Interpolation circulaire	2 axes maximum	
	Alimentation par interruption	Indépendant, 2 axes	Indépendant, 4 axes
	Données de position	–2 147 483 648 à +2 147 483 647	
	Nombre de positions	500 par axe	
	Données de vitesse	Vitesse maximale 4 Mpps (NC234/434) ou 500 kpps (NC214/414)	
	Nombre de vitesses	500 par axe	
	Temps d'accélération / décélération	0 à 250 s (durée jusqu'à la vitesse maxi).	
	Courbes d'accélération / décélération	Courbe trapézoïdale ou en S	
Fonctions auxiliaires	Override	Multiplie la vitesse de commande d'axe par un rapport spécifié. Valeur : 0,01 % à 500,00 %	
	Limites logicielles	Limite les opérations logicielles pour le contrôle de position	
	Compensation de jeu	Compense le volume de jeu dans le système mécanique selon une valeur définie	
	Limites de couple	Restreint la limite supérieure de couple pendant le contrôle de position	
Sauvegarde de données dans l'UC		Mémoire Flash	
Température ambiante de fonctionnement		0 à 55 °C	
Alimentation externe		24 Vc.c.	
Consommation interne		270 mA ou moins à 5 Vc.c.	310 mA ou moins à 5 Vc.c.
Poids		170 g	220 g

Nomenclature

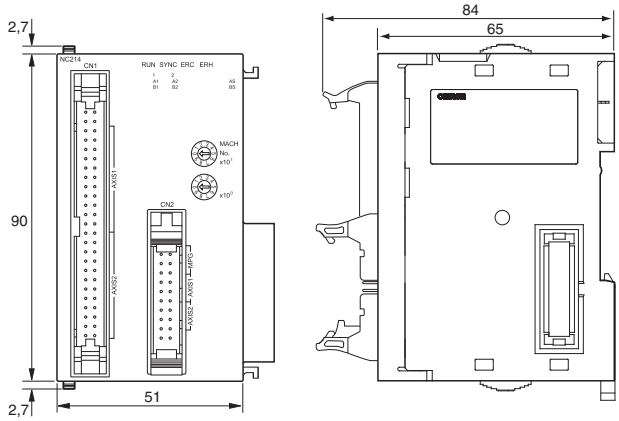
CJ1W-NC214/234/414/434 – Carte de contrôle de position

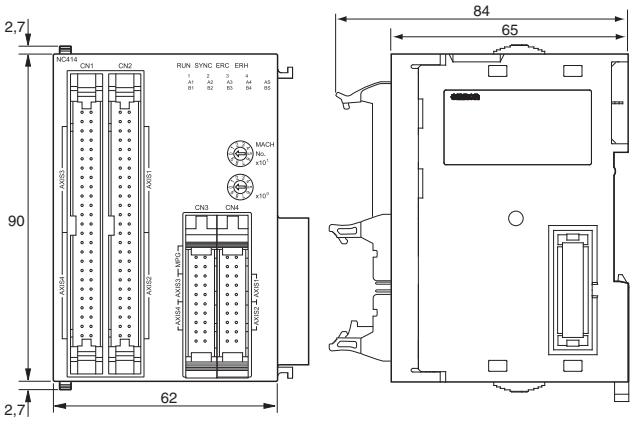


AUDIN - 8, avenue de la malle - 51370 Saint Brice Courcelles - Tel : 03.26.04.20.21 - Fax : 03.26.04.28.20 - Web : http: www.audin.fr - Email : info@audin.fr

Dimensions

CJ1W-NC214/234/414/434 – Carte de contrôle de position





Références de commande

Unité de contrôle de position

Nom	Modèle
Carte de contrôle de position pour 2 axes. Sortie collecteur ouvert.	CJ1W-NC214
Carte de contrôle de position pour 4 axes. Sortie collecteur ouvert.	CJ1W-NC414
Carte de contrôle de position pour 2 axes. Sortie driver de ligne.	CJ1W-NC234
Carte de contrôle de position pour 4 axes. Sortie driver de ligne.	CJ1W-NC434

Câbles servodriver

Remarque : Pour plus d'informations sur les câbles et les borniers, consultez la section Servomoteurs.

Logiciel PC

Caractéristiques	Modèle
CX-One version 4.0 ou supérieure	CX-One

TOUTES LES DIMENSIONS INDIQUEES SONT EN MILLIMETRES.

Pour convertir des millimètres en pouces, multipliez par 0,03937. Pour convertir les grammes en onces, multipliez par 0,03527.

Cat. No. I77E-FR-01B

Les produits étant sans cesse améliorés, ces caractéristiques peuvent être modifiées sans préavis.

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 c.a.

De quelle architecture de contrôle d'axes avez-vous besoin ?

- Fonctionnalité de positionneur dans le variateur
- Contrôleur autonome
- Basé sur l'API OMRON

Méthode de contrôle du variateur ?

- EtherCAT, MECHATROLINK-II, Sortie analogique et Sortie de train d'impulsions
- EtherCAT

Trajexia autonome

Contrôle d'axes avancé, e-cam, synchronisation multiaxiale

NC EtherCAT

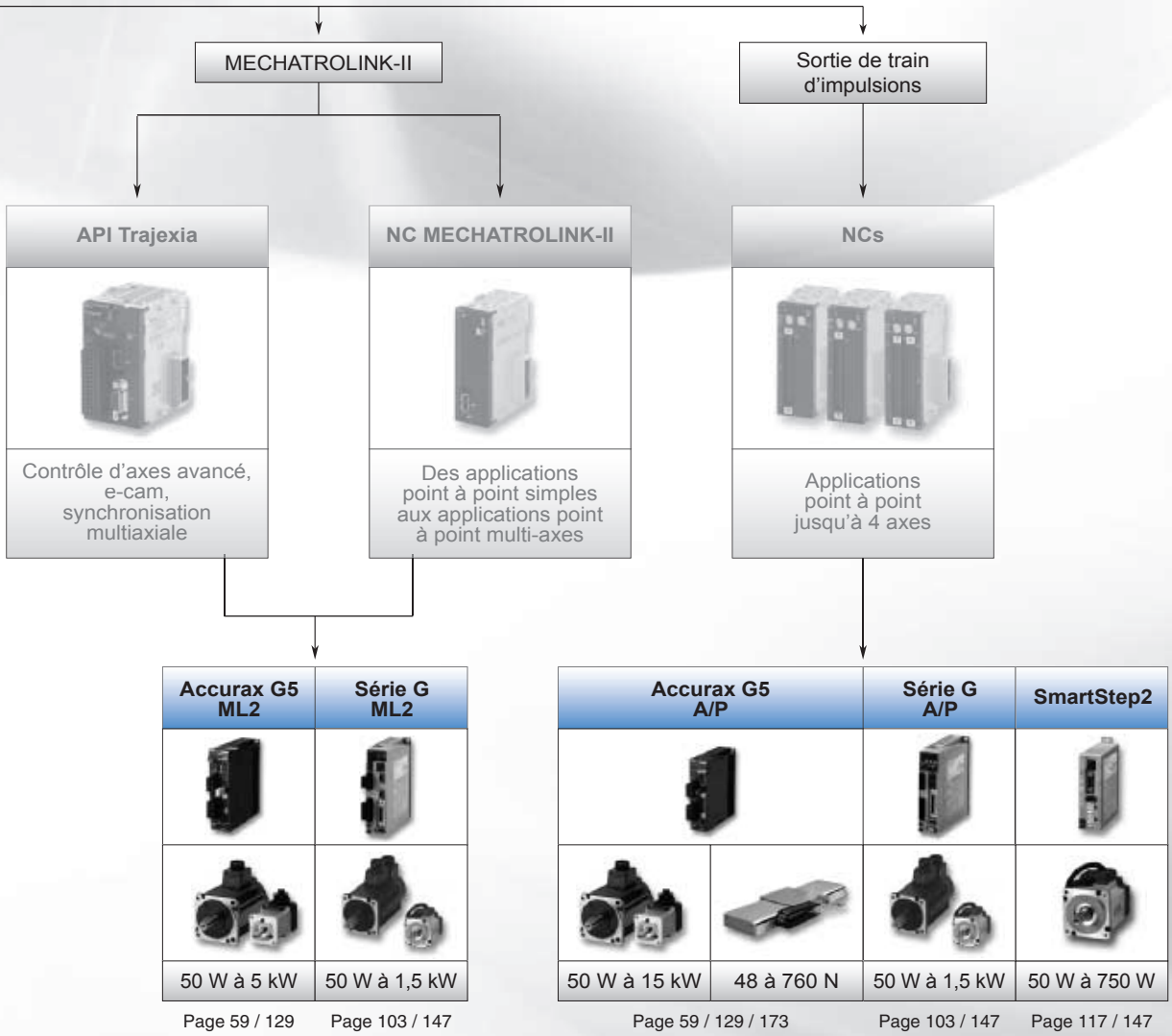
Des applications point à point simples aux applications point à point multi-axes avec interpolation linéaire et circulaire

Accurax G5 A/P		Série G A/P	SmartStep2	Accurax G5 ML2	Série G ML2	Accurax G5 EtherCAT	
50 W à 15 kW	48 à 760 N	50 W à 1,5 kW	50 W à 750 W	50 W à 5 kW	50 W à 1,5 kW	50 W à 15 kW	48 à 760 N
Page 59 / 129 / 173		Page 103 / 147	Page 117 / 147	Page 59 / 129	Page 103 / 147	Page 59 / 129 / 173	

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

Sommaire

Tableau de sélection		56
Servodrivers	Variateur rotatif Accurax G5	59
	Variateur linéaire Accurax G5	83
	Série G	103
	SmartStep 2	117
Servomoteurs rotatifs	Accurax G5	129
	Série G	147
Servomoteurs linéaires	Moteur linéaire Accurax	157
	Axe de moteur linéaire Accurax	173



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

Tableau de sélection

Servodrivers			
	Accurax G5	**Série G**	**Servodriver**
	Réseau EtherCAT et sécurité intégrée	Taille compacte et bus mécatronique ML2	Entrée train d'impulsions avec taille ultra compacte
230 V monophasé	100 W à 1,5 kW	100 W à 1,5 kW	100 W à 750 W
400 V triphasé	600 W à 15 kW	Non disponible	Non disponible
Servomoteur applicable	Moteurs rotatifs Accurax G5 et série G et moteurs linéaires Accurax	Série G	Série G
Carte de contrôle	EtherCAT, MECHATROLINK-II ou Entrée de train d'impulsions	MECHATROLINK-II ou Entrée de train d'impulsions	Entrée train d'impulsions
Contrôle de la vitesse	EtherCAT, MECHATROLINK-II ou Entrée analogique ±10 V	MECHATROLINK-II ou Entrée analogique ±10 V	Non disponible
Contrôle de couple	EtherCAT, MECHATROLINK-II ou Entrée analogique ±10 V	MECHATROLINK-II ou Entrée analogique ±10 V	Limites du couple uniquement
Positionnement interne	Fonctionnalité du positionneur intégré	Non disponible	Non disponible
Approbations de sécurité	ISO13849-1:2008 (PL d), EN 954-1:1996 (Cat-3)	Non disponible	Non disponible
Boucle fermée totale	Intégré	Non disponible	Non disponible
Page	59 / 83	103	117

Servomoteurs Accurax G5				
	Moteur 3000 tr/mn	**Moteur 2000 tr/mn**	**Moteur 1500 tr/mn**	**Moteur 1000 tr/mn**
Vitesse nominale	3 000 tr/m	2 000 trs/mn	1 500 trs/mn	1 000 trs/mn
Vitesse maximale	4 500 à 6 000 tr/m	3 000 tr/m	2 000 à 3 000 tr/m	2 000 trs/mn
Couple nominal	0,16 à 15,9 Nm	1,91 à 23,9 Nm	47,8 à 95,5 Nm	8,59 à 57,3 Nm
Tailles	50 W à 5 kW	400 W à 5 kW	7,5 kW à 15 kW	900 W à 6 kW
Servodriver applicable	Servodriver Accurax G5	Servodriver Accurax G5	Servodriver Accurax G5	Servodriver Accurax G5
Résolution du codeur	20 bits incrémental / 17 bits absolu	20 bits incrémental / 17 bits absolu	17 bits absolu	20 bits incrémental / 17 bits absolu
Degré de protection IP	IP67	IP67	IP67	IP67
Page	129			

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 série G – Type cylindrique –			Servomoteurs série G – Type plat –
	Moteur 3 000 tr/mn	**Moteur 2 000 tr/mn**	**Moteur 1 000 tr/mn**	**Moteur 3 000 tr/mn**
Vitesse nominale	3 000 tr/m	2 000 trs/mn	1 000 trs/mn	3 000 tr/m
Vitesse maximale	4 500 à 5 000 tr/m	3 000 tr/m	2 000 trs/mn	5 000 trs/mn
Couple nominal	0,16 à 4,77 Nm	4,8 à 7,15 Nm	8,62 Nm	0,32 à 1,3 Nm
Tailles	50 à 1 500 W	1 à 1,5 kW	900 W	100 à 400 W
Servodriver applicable	Servodrivers SmartStep 2, série G et Accurax G5	Servodrivers SmartStep 2, série G et Accurax G5	Servodrivers SmartStep 2, série G et Accurax G5	Servodrivers SmartStep 2, série G et Accurax G5
Résolution du codeur	10 000 impulsions/tours ou 17 bits absolu/incrémental	10 000 impulsions/tours ou 17 bits absolu/incrémental	10 000 impulsions/tours ou 17 bits absolu/incrémental	10 000 impulsions/tours ou 17 bits absolu/incrémental
Degré de protection IP	IP65	IP65	IP65	IP65
Page	147			

	Moteurs linéaires Accurax		
	Moteurs linéaires à noyau en fer	**Moteurs linéaires sans noyau en fer**	**Axes de moteurs linéaires**
Plage de force continue	48 N à 760 N	26,5 N à 348 N	48 N à 760 N
Plage de force pic	105 N à 2 000 N	100 N à 2 100 N	105 N à 2 000 N
Vitesse maximale	1 à 10 m/s	1,2 à 16 m/s	5 m/s
Force d'attraction magnétique	300 N à 4 440 N	Zéro	300 N à 4 440 N
Servodriver applicable	Variateurs linéaires Accurax G5	Variateurs linéaires Accurax G5	Variateurs linéaires Accurax G5
Page	157		173

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

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

R88D-KN□□□-ECT, R88D-KN□□□-ML2, R88D-KT□

Variateur rotatif Accurax G5

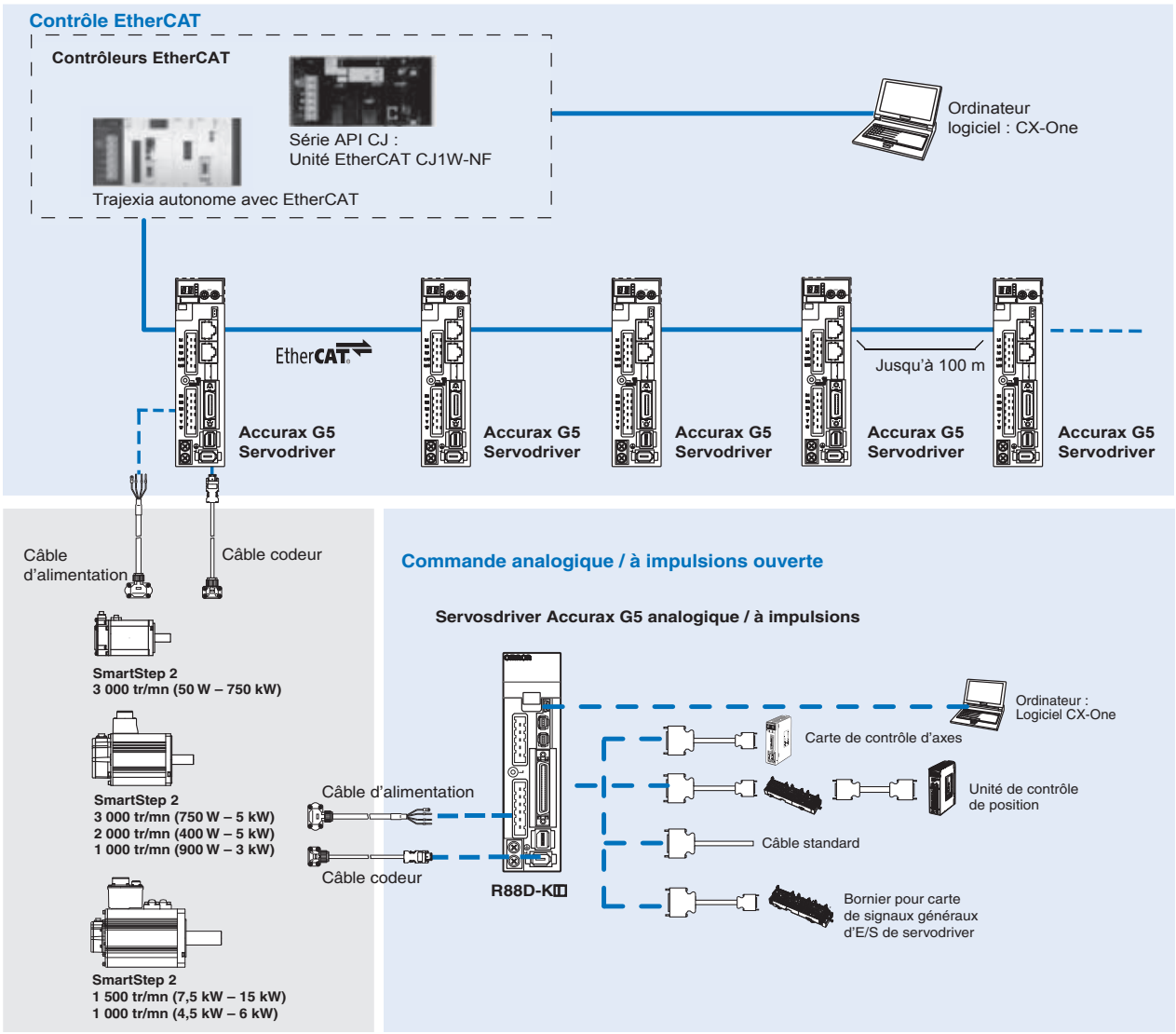
Servodrivers de taille compacte pour un contrôle d'axes précis. EtherCAT et sécurité intégrée.

- Modèles de servodrivers EtherCAT, ML-II et analogiques / impulsions
- Sécurité conforme au niveau de performance PI-d d'ISO13849-1
- Fréquence de réponse des boucles d'asservissement élevée de 2 kHz
- Haute résolution alimentée par codeur 20 bits
- Programmation du variateur : positionneur intégré fonctionnalité dans les modèles analogiques / impulsions
- Entrée codeur externe pour boucle fermée totale
- Réglage automatique en temps réel
- Algorithmes de réglage avancés (fonction anti-vibration, commande prédictive de couple, observateur de perturbations)

Puissances

- 230 Vc.a. monophasé 100 W à 1,5 kW (8,59 Nm)
- 400 Vc.a. triphasé 600 W à 15 kW (95,5 Nm)

Configuration du système



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 pris en charge

Servomoteur rotatif Accurax G5						Modèles de servodrivers Accurax G5		
	Tension	Vitesse	Couple nominal	Capacité	Modèle	EtherCAT	Analogique / impulsions	MECHATROLINK-II
	230 V	3 000 min^{-1}	0,16 Nm	50 W	R88M-K05030(H/T)-□	R88D-KN01H-ECT	R88D-KT01H	R88D-KN01H-ML2
			0,32 Nm	100 W	R88M-K10030(H/T)-□	R88D-KN01H-ECT	R88D-KT01H	R88D-KN01H-ML2
			0,64 Nm	200 W	R88M-K20030(H/T)-□	R88D-KN02H-ECT	R88D-KT02H	R88D-KN02H-ML2
			1,3 Nm	400 W	R88M-K40030(H/T)-□	R88D-KN04H-ECT	R88D-KT04H	R88D-KN04H-ML2
			2,4 Nm	750 W	R88M-K75030(H/T)-□	R88D-KN08H-ECT	R88D-KT08H	R88D-KN08H-ML2
			3,18 Nm	1 000 W	R88M-K1K030(H/T)-□	R88D-KN15H-ECT	R88D-KT15H	R88D-KN15H-ML2
			4,77 Nm	1 500 W	R88M-K1K530(H/T)-□	R88D-KN15H-ECT	R88D-KT15H	R88D-KN15H-ML2
	400 V		2,39 Nm	750 W	R88M-K75030(F/C)-□	R88D-KN10F-ECT	R88D-KT10F	R88D-KN10F-ML2
			3,18 Nm	1 000 W	R88M-K1K030(F/C)-□	R88D-KN15F-ECT	R88D-KT15F	R88D-KN15F-ML2
			4,77 Nm	1 500 W	R88M-K1K530(F/C)-□	R88D-KN15F-ECT	R88D-KT15F	R88D-KN15F-ML2
			6,37 Nm	2 000 W	R88M-K2K030(F/C)-□	R88D-KN20F-ECT	R88D-KT20F	R88D-KN20F-ML2
			9,55 Nm	3 000 W	R88M-K3K030(F/C)-□	R88D-KN30F-ECT	R88D-KT30F	R88D-KN30F-ML2
			12,7 Nm	4 000 W	R88M-K4K030(F/C)-□	R88D-KN50F-ECT	R88D-KT50F	R88D-KN50F-ML2
230 V (1 kW – 1,5 kW) 400 V (400 W – 5 kW)			15,9 Nm	5 000 W	R88M-K5K030(F/C)-□	R88D-KN50F-ECT	R88D-KT50F	R88D-KN50F-ML2
	230 V	2 000 min^{-1}	4,77 Nm	1 000 W	R88M-K1K020(H/T)-□	R88D-KN10H-ECT	R88D-KT10H	R88D-KN10H-ML2
			7,16 Nm	1 500 W	R88M-K1K520(H/T)-□	R88D-KN15H-ECT	R88D-KT15H	R88D-KN15H-ML2
	400 V		1,91 Nm	400 W	R88M-K40020(F/C)-□	R88D-KN06F-ECT	R88D-KT06F	R88D-KN06F-ML2
			2,86 Nm	600 W	R88M-K60020(F/C)-□	R88D-KN06F-ECT	R88D-KT06F	R88D-KN06F-ML2
			4,77 Nm	1 000 W	R88M-K1K020(F/C)-□	R88D-KN10F-ECT	R88D-KT10F	R88D-KN10F-ML2
			7,16 Nm	1 500 W	R88M-K1K520(F/C)-□	R88D-KN15F-ECT	R88D-KT15F	R88D-KN15F-ML2
			9,55 Nm	2 000 W	R88M-K2K020(F/C)-□	R88D-KN20F-ECT	R88D-KT20F	R88D-KN20F-ML2
7,5 kW – 15 kW			14,3 Nm	3 000 W	R88M-K3K020(F/C)-□	R88D-KN30F-ECT	R88D-KT30F	R88D-KN30F-ML2
			19,1 Nm	4 000 W	R88M-K4K020(F/C)-□	R88D-KN50F-ECT	R88D-KT50F	R88D-KN50F-ML2
			23,9 Nm	5 000 W	R88M-K5K020(F/C)-□	R88D-KN50F-ECT	R88D-KT50F	R88D-KN50F-ML2
		1 500 min^{-1}	47,8 Nm	7 500 W	R88M-K7K515C-□	R88D-KN75F-ECT	R88D-KT75F	–
			70,0 Nm	11 000 W	R88M-K11K015C-□	R88D-KN150F-ECT	R88D-KT150F	–
			95,5 Nm	15 000 W	R88M-K15K015C-□	R88D-KN150F-ECT	R88D-KT150F	–
	230 V	1 000 min^{-1}	8,59 Nm	900 W	R88M-K90010(H/T)-□	R88D-KN15H-ECT	R88D-KT15H	R88D-KN15H-ML2
	400 V		8,59 Nm	900 W	R88M-K90010(F/C)-□	R88D-KN15F-ECT	R88D-KT15F	R88D-KN15F-ML2
			19,1 Nm	2 000 W	R88M-K2K010(F/C)-□	R88D-KN30F-ECT	R88D-KT30F	R88D-KN30F-ML2
			28,7 Nm	3 000 W	R88M-K3K010(F/C)-□	R88D-KN50F-ECT	R88D-KT50F	R88D-KN50F-ML2
			43,0 Nm	4 500 W	R88M-K4K510C-□	R88D-KN50F-ECT	R88D-KT50F	R88D-KN50F-ML2
			57,3 Nm	6 000 W	R88M-K6K010C-□	R88D-KN75F-ECT	R88D-KT75F	–

Légende des références

Servodriver

R88D-KN01H-ECT

- Servodriver Accurax série G5
- Type de driver
  - T : Type analogique / à impulsions
  - N : Type de réseau
- Modèle
  - Vide : Type analogique / à impulsions
  - ECT : Communications EtherCAT
  - ML2 : MECHATROLINK-II comms
- Capacité et tension

Tension	Code	Sortie
230 V	01H	100 W
	02H	200 W
	04H	400 W
	08H	750 W
	10H	1 kW
	15H	1,5 kW
400 V	06F	600 W
	10F	1,0 kW
	15F	1,5 kW
	20F	2,0 kW
	30F	3,0 kW
	50F	5,0 kW
	75F	75 kW
	150F	15,0 kW

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

Caractéristiques des servodrivers

Monophasé, 230 V

Type de servodriver			R88D-K□	01H□	02H□	04H□	08H□	10H□	15H□
Servomoteur applicable			R88M-K□	05030(H/T)□	20030(H/T)□	40030(H/T)□	75030(H/T)□	1K020(H/T)□	1K030(H/T)□
				10030(H/T)□	–	–	–	–	1K530(H/T)□
				–	–	–	–	–	1K520(H/T)□
				–	–	–	–	–	90010(H/T)□
Caractéristiques de base	Capacité maxi. du moteur applicable		W	100	200	400	750	1 000	1 500
	Courant de sortie continu		Arms	1,2	1,6	2,6	4,1	5,9	9,4
	Disjoncteur modulaire		Circuit principal	Monophasé / triphasé, 200 à 240 Vc.a. +10 à –15 % (50 / 60 Hz)					
	Disjoncteur modulaire		Circuit de contrôle	Monophasé, 200 à 240 Vc.a., + 10 à –15 % (50 / 60 Hz)					
	Méthode de contrôle			Entraîné par IGBT, méthode MLI à modulation sinusoïdale					
	Retour			Codeur série (valeur incrémentale / absolue)					
	Conditions	Température de fonctionnement / stockage		0 à +55 °C / –20 à 65 °C					
		Humidité de fonctionnement / stockage		90 % ou moins (sans condensation)					
		Altitude		1 000 m ou moins au-dessus du niveau de la mer					
		Résistance aux vibrations / chocs (max.)		5,88 m/s^2 10 à 60 Hz (le fonctionnement continu au point de résonance n'est pas autorisé) / 19,6 m/s^2					
	Configuration			Monté sur base					
	Poids approximatif		kg	0,8		1,1	1,6	1,8	

Triphasé 400 V

Type de servodriver			R88D-K□	06F-□	10F-□	15F-□	20F-□	30F-□	50F-□	75F-□	150F-□
Servomoteur applicable			R88M-K□	40020(F/C)-□	75030(F/C)-□	1K030(F/C)-□	2K030(F/C)-□	3K030(F/C)-□	4K030(F/C)-□	6K010C-□	11K015C-□
				60020(F/C)-□	1K020(F/C)-□	1K530(F/C)-□	2K020(F/C)-□	3K020(F/C)-□	5K030(F/C)-□	7K515C-□	15K015C-□
				–	–	1K520(F/C)-□	–	2K010(F/C)-□	4K020(F/C)-□	–	–
				–	–	90010(F/C)-□	–	–	5K020(F/C)-□	–	–
				–	–	–	–	–	4K510C-□	–	–
				–	–	–	–	–	3K010(F/C)-□	–	–
Caractéristiques de base	Capacité max. moteur applicable		kW	0,6	1,0	1,5	2,0	3,0	5,0	7,5	15,0
	Courant de sortie continu		Arms	1,5	2,9	4,7	6,7	9,4	16,5	22,0	33,4
	Disjoncteur modulaire		Circuit principal	Triphasé, 380 à 480 Vc.a. + 10 à –15 % (50 / 60Hz)							
	Disjoncteur modulaire		Circuit de contrôle	24 Vc.c. ±15 %							
	Méthode de contrôle			Entraîné par IGBT, méthode MLI à modulation sinusoïdale							
	Retour		Codeur série	Codeur incrémentiel ou absolu						Codeur absolu	
	Conditions	Température de fonctionnement / stockage		0 à +55 °C / –20 à +65 °C							
		Humidité de fonctionnement / stockage		90 % ou moins (sans condensation)							
		Altitude		1 000 m ou moins au-dessus du niveau de la mer							
		Résistance aux vibrations / chocs		5,88 m/s^2 10 à 60 Hz (Un fonctionnement continu au point de résonance n'est pas autorisé) / 19,6 m/s^2							
	Configuration			Monté sur base							
	Poids approximatif		kg	1,9			2,7	4,7		13,5	21,0

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

Caractéristiques générales (pour servodrivers EtherCAT)

Performances		Caractéristiques de fréquence	2 kHz
Interface EtherCAT	Entrée commande		Commandes EtherCAT (pour séquence, mouvement, paramétrage / référence des données, surveillance, réglage et autres commandes).
	*1 Profil de variateur		Modes de profil CSP, CSV, CST, de retour à l'origine et de position (profil de variateur CiA402) Mode de retour à l'origine Mode de profil de position Fonction de sonde tactile double (Fonction de verrouillage) Fonction de limitation de couple
Signal d'E/S	Signal d'entrée de séquence		– Entrée multifonction x 8 par paramétrage (interdiction de progression / d'inversion, arrêt d'urgence, verrou externe, proximité d'origine, limite de couple de progression / d'inversion, entrée de surveillance générale).
	Signal de sortie de séquence		1 x sortie d'erreur de servodriver 2 x sorties multifonction par réglage des paramètres (servo prêt, relâchement de frein, détection de limite de couple, détection de vitesse zéro, sortie avertissement, positionnement terminé, erreur remise à zéro attribuée, sortie programmable…)
Fonctions intégrées	USB MECHATROLINK	Interface	Ordinateur PC / Connecteur mini-USB
		Norme de communication	Conforme à la norme USB 2.0
		Fonction	Valeur de paramètre, surveillance et réglage de statut
	EtherCAT MECHATROLINK	Protocole de communications	IEC 61158 Type 12, IEC 61800-7
		Couche physique	100BASE-TX (IEEE802.3)
		Connecteurs	RJ45 x 2 ECAT IN : Entrée EtherCAT x 1 ECAT OUT : Sortie EtherCAT x 1
		Support de communication	Catégorie 5 ou supérieure (un câble avec double adhésif en aluminium et blindage tressé est recommandé)
		Distance de communication	Distance entre les noeuds : 100 m max.
		Voyants LED	RUN x 1 ERR x 1 L/A IN (Lien / Activité IN) x 1 L/A OUT (Lien / activité OUT) x 1
	Autoréglage		Configuration automatique des paramètres moteur Un paramètre de configuration de rigidité. Détection d'inertie.
	Frein dynamique (DB)		Intégré. Fonctionne pendant la coupure de l'alimentation principale, alarme servo, servo OFF ou dépassement de course.
	Traitement régénératif		Résistance interne incluse dans les modèles de 600 W à 5 kW. 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		Taux de réduction
	Fonctions de protection		Courant excessif, surtension, sous-tension, surrégime, surcharge, erreur codeur, surchauffe…
	Fonctions de surveillance analogique pour la supervision		Surveillance analogique de régime de moteur, référence de vitesse, référence de couple, erreur de suivi de commande, entrée analogique… Les signaux de surveillance à émettre et leur échelle peuvent être spécifiés par des paramètres. Nombre de canaux : 2 (tension de sortie : ±10 Vc.c.)
	Panneau de commande	Fonctions d'affichage	L'affichage LED à 2 chiffres et 7 segments indique l'état du variateur, les codes d'alarme, les paramètres…
		Interrupteurs	2 x commutateurs rotatifs pour réglage de l'adresse de nœud
	Témoin de CHARGE		S'allume lorsque le circuit d'alimentation principal est sous tension.
	Borne de sécurité	Fonctions	Fonction de coupure de couple de sécurité destinée à couper le courant du moteur et à l'arrêter. Signal de sortie pour fonction de surveillance de panne.
		Normes respectées	EN ISO13849-1:2008 (PL- d, niveau de performance d), IEC61800-5 -2:2007 (fonction STO, coupure de couple de sécurité), EN61508:2001 (niveau d'intégrité de sécurité 2, SIL2), EN954-1:1996 (CAT3).
	Retour codeur externe		Signal série et codeur driver en ligne A-B-Z pour commande de boucle fermée totale

*1 Les modes CSV, CST et de retour à l'origine sont pris en charge par le servomoteur avec version 2.0 ou ultérieure.

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

Caractéristiques générales (pour servodrivers MECHATROLINK-II)

Commutation du mode			Commande de position, commande de vélocité, commande de couple, commande de boucle fermée totale.
Performances		Caractéristiques de fréquence	2 kHz
		Bride vitesse nulle	La commande de vélocité prédéterminée peut être bridée à zéro par l'entrée de bride de vitesse nulle.
		paramétrage de temps du démarrage en douceur	0 à 10 s (réglages distincts pour accélération, décélération)
Entrée commande		MECHATROLINK-II communication	Commandes MECHATROLINK-II (Pour séquence, mouvement, paramétrage / référence des données, surveillance, réglage et autres commandes)
Signal d'E/S	Signal d'entrée de séquence		– Entrée multifonction x 8 par paramétrage (interdiction de progression / d'inversion, arrêt d'urgence, verrou externe, proximité d'origine, limite de couple de progression / d'inversion, entrée de surveillance générale).
	Signal de sortie de séquence		Il est possible de sortir trois types de signaux, parmi les signaux suivants : relâchement du frein, servo prêt, alarme servo, positionnement terminé, détection de vitesse de rotation du moteur, détection de limite de couple, détection de vitesse nulle, détection de coïncidence de vitesse, avertissement, statut de commande de position, détection de limite de vitesse, sortie d'alarme, statut de commande de vitesse.
Fonctions intégrées	USB MECHATROLINK	Interface	Ordinateur PC / Connecteur mini-USB
		Norme de communication	Conforme à la norme USB 2.0
		Fonction	Valeur de paramètre, surveillance et réglage de statut
	Communications MECHATROLINK-II	Protocole de communications	MECHATROLINK-II
		Adresse de poste	41H à 51 FH (nbre max. d'esclaves : 30)
		Vitesse de transmission	10 Mbps
		Cycle de transmission	1, 2 & 4 ms
		Longueur des données	32 octets
	Autoréglage		Configuration automatique des paramètres moteur Un paramètre de configuration de rigidité. Détection d'inertie.
	Frein dynamique (DB)		Intégré. Fonctionne pendant la coupure de l'alimentation principale, alarme servo, servo OFF ou dépassement de course.
	Traitement régénératif		Résistance interne incluse dans les modèles de 600 W à 5 kW. 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
	Fonctions de protection		Courant excessif, surtension, sous-tension, surrégime, surcharge, erreur codeur, surchauffe…
	Fonctions de surveillance analogique pour la supervision		Surveillance analogique de régime de moteur, référence de vitesse, référence de couple, erreur de suivi de commande, entrée analogique… Les signaux de surveillance à émettre et leur échelle peuvent être spécifiés par des paramètres. Nombre de canaux : 2 (tension de sortie : ±10 Vc.c.)
	Panneau de commande	Fonctions d'affichage	Un affichage LED à 2 chiffres et 7 segments indique l'état d'entraînement, les codes d'alarme, les paramètres…
			Voyant d'état des communications MECHATROLINK-II (COM)
		Interrupteurs	2 x contacteurs tournants pour le paramétrage de l'adresse du nœud MECHATROLINK-II
	Témoin de CHARGE		S'allume lorsque le circuit d'alimentation principal est sous tension.
	Borne de sécurité	Fonctions	Fonction de coupure de couple de sécurité destinée à couper le courant du moteur et à l'arrêter. Signal de sortie pour fonction de surveillance de panne.
		Normes respectées	EN ISO13849-1:2008 (PL- d, niveau de performance d), IEC61800-5 -2:2007 (fonction STO, coupure de couple de sécurité), EN61508:2001 (niveau d'intégrité de sécurité 2, SIL2), EN954-1:1996 (CAT3).
	Retour codeur externe		Signal série et codeur driver en ligne A-B-Z pour commande de boucle fermée totale

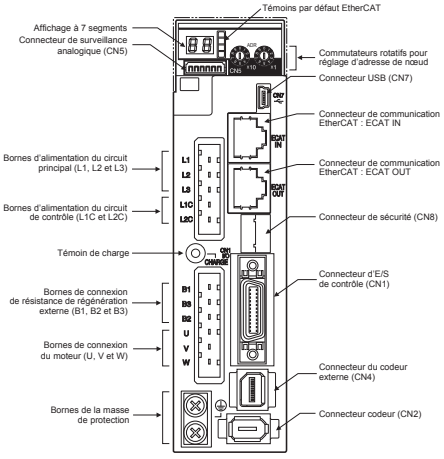
Caractéristiques générales (pour servodrivers analogiques / à impulsion)

Modes de contrôle			Contrôle externe :	(1) commande de position, (2) commande de vélocité, (3) commande de couple, (4) commande de position / vélocité, (5) commande de position / couple, (6) commande de vélocité / couple et (7) commande de boucle fermée totale.
			Positionnement interne	Programmation du variateur : fonctionnalité du positionneur activée par paramètre.
Commande de vitesse / couple	**Performances**		Caractéristiques de fréquence	2 kHz
			Bride vitesse nulle	La commande de vélocité prédéterminée peut être bridée à zéro par l'entrée de bride de vitesse nulle.
			Paramètres de temps du démarrage en douceur	0 à 10 s (réglages distincts pour accélération, décélération) Courbe S d'accélération / décélération également disponible.
	Signal d'entrée	Contrôle de la vitesse	Tension de référence de vitesse	6 Vc.c. à vitesse nominale : réglé lors de la livraison (l'échelle et la polarité peuvent être réglés lors du paramétrage)
			Limites de couple	3 Vc.c. au couple nominal (le couple peut être séparément limité positivement ou négativement).
			Commande de vitesse prédéterminée	La vitesse prédéterminée peut être sélectionnée parmi 8 réglages internes par des entrées numériques.
		Contrôle de couple	Tension de référence de couple	3 Vc.c. au couple nominal : réglé lors de la livraison (l'échelle et la polarité peuvent être réglés lors du paramétrage).
			Limite de vitesse	La limite de vitesse peut être paramétrée.
Carte de contrôle	**Signal d'entrée**	Impulsions de commande	Type d'impulsions d'entrée	Signe + train d'impulsion, déplacement de phase 90° impulsion biphasée (phase A + phase B) ou train d'impulsion marche avant / arrière
			Fréquence d'impulsion d'entrée	4 Mpps max. (200 Kpps max. au collecteur ouvert).
			Mise à l'échelle d'impulsion de commande (Réducteur électronique)	Rapport de mise à l'échelle applicable : 1/1 000 – 1 000 Toute valeur de 1 à 2^{30} peut être sélectionnée pour le numérateur (résolution codeur) et le dénominateur (résolution d'impulsion de commande par révolution du moteur). La combinaison doit se situer dans la plage indiquée ci-dessus.
Commande de boucle fermée totale	**Signal d'entrée**	Impulsions de commande	Type d'impulsions d'entrée	Signe + train d'impulsion, déplacement de phase 90° impulsion biphasée (phase A + phase B) ou train d'impulsion marche avant / arrière
			Fréquence d'impulsion d'entrée	4 Mpps max. (200 Kpps max. au collecteur ouvert).
			Mise à l'échelle d'impulsion de commande (Réducteur électronique)	Rapport de mise à l'échelle applicable : 1/1 000 – 1 000 Toute valeur de 1 à 2^{30} peut être sélectionnée pour le numérateur (résolution codeur) et le dénominateur (résolution d'impulsion de commande). La combinaison doit se situer dans la plage indiquée ci-dessus.
	Mise à l'échelle du codeur externe			Rapport de mise à l'échelle applicable : 1/20 – 160 Toute valeur de 1 à 2^{30} peut être sélectionnée pour le numérateur (résolution du codeur) et le dénominateur (résolution du codeur externe par révolution du moteur). La combinaison doit se situer dans la plage indiquée ci-dessus.
Programmation du variateur	Sélection de la fonctionnalité			Fonctionnalité du positionneur activée par paramètre.
	Fonctionnalité prise en charge			Servomoteur G5 analogique / à impulsions avec micrologiciel 1.10 ou ultérieur.
	Logiciel			CX-Drive version 2.30 ou supérieure.
	Carte de communication			Le programme peut être téléchargé par communication USB (CX-Drive)
	Types de commandes			Déplacement relatif, déplacement absolu, Jog, Retour à l'origine, Arrêt par décélération, Mise à jour de la vitesse, Temporisation, Contrôle du signal de sortie, Saut, Branchement conditionnel,
	Nombre de commandes			Jusqu'à 32 commandes (0 à 31)
	Exécution de commande			Entrée d'impulsion de scannage pour exécuter la commande sélectionnée ou pour exécuter une séquence complexe (combinaison de diverses commandes).
	Sélection de commande			Jusqu'à 5 entrées numériques pour sélectionner les séquences ou commandes individuelles

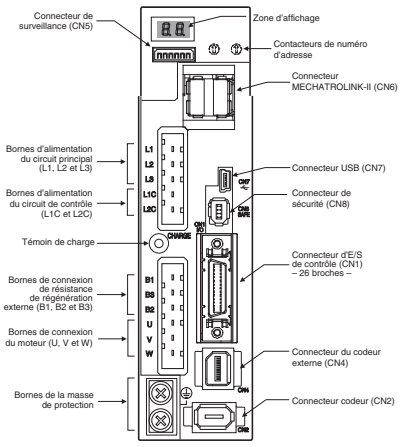
AUDIN - 8, avenue de la malle - 51370 Saint Brice Courcelles - Tel : 03.26.04.20.21 - Fax : 03.26.04.28.20 - Web : http: www.audin.fr - Email : info@audin.fr

Signal d'E/S	Sortie de signal de position		Sortie Driver de ligne phase A, phase B, phase Z et sortie collecteur ouvert phase Z.
	Signal d'entrée de séquence	Contrôle externe :	– Entrée multifonction x 10 par réglage de paramètre : servo ON, commutations de mode de commande, interdiction de progression / d'inversion, commutation de filtre de vibrations, commutation de gain, commutation de réducteur électronique, réinitialisation de compteur d'erreurs en entrée, réinitialisation de l'alarme, sélection de vitesse interne, commutation de limite de couple, vitesse nulle, arrêt d'urgence, commutation de rapport d'inertie, signale de commande vitesse / couple. – Entrée dédiée x 1 (SEN : capteur ON, demande de données ABS).
		Positionnement interne (Mode de programmation du variateur)	– Entrée multifonction x 10 par réglage de paramètre : servo ON, interdiction de progression / d'inversion, commutation de filtre d'amortissement, commutation de gain, réinitialisation de l'alarme, commutation de limite de couple, arrêt d'urgence, arrêt immédiat, entrée d'arrêt par décélération, commutation de rapport d'inertie, entrée de verrou, entrée proximité d'origine, impulsion de scannage et 5 x sélection de commande d'entrée. – Entrée dédiée x 1 (SEN : capteur ON, demande de données ABS).
	Signal de sortie de séquence	Contrôle externe :	– 3 x signaux de sortie configurés par réglages de paramètres : relâchement du frein, servo prêt, alarme servo, positionnement terminé, détection de vitesse de rotation du moteur, détection de limite de couple, détection de vitesse nulle, détection de coïncidence de vitesse, avertissement, statut de commande de position, détection de limite de vitesse, statut de commande de vitesse. – 1 sortie fixée sur sortie d'alarme.
		Positionnement interne (Programmation du variateur activée)	3 x signaux de sortie configurés par réglages de paramètres : prêt, Frein, Positionnement terminé, détection de vitesse du moteur, état de limite de couple, détection de vitesse nulle, conformité de vitesse, avertissement, état de commande de position, postionnement terminé, sortie de commande de programmation du variateur et sortie durant la programmation du variateur. – 1 sortie fixée sur sortie d'alarme.
Fonctions intégrées	USB Communications	Interface	Ordinateur PC / Connecteur mini-USB
		Norme de communication	Conforme à la norme USB 2.0
		Fonction	Valeur de paramètre, surveillance et réglage de statut
	Autoréglage		Configuration automatique des paramètres moteur Un paramètre de configuration de rigidité. Détection d'inertie.
	Frein dynamique (DB)		Intégré. Fonctionne pendant la coupure de l'alimentation principale, alarme servo, servo OFF ou dépassement de course.
	Traitement régénératif		Résistance interne incluse dans les modèles de 600 W à 5 kW. 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
	Contrôle par réducteur électronique (Numérateur / Dénominateur)		Jusqu'à 4 numérateurs de réducteur électronique en combinaison avec les entrées.
	Fonction de réglage de la vitesse interne		8 vitesses peuvent être définies en interne
	Fonctions de protection		Courant excessif, surtension, sous-tension, surrégime, surcharge, erreur codeur, surchauffe…
	Fonctions de surveillance analogique pour la supervision		Surveillance analogique de régime de moteur, référence de vitesse, référence de couple, erreur de suivi de commande, entrée analogique… Les signaux de surveillance à émettre et leur échelle peuvent être spécifiés par des paramètres. Nombre de canaux : 2 (tension de sortie : ±10 Vc.c.)
	Panneau de commande	Fonctions d'affichage	Un affichage LED à 6 chiffres et 7 segments indique l'état d'entraînement, les codes d'alarme, les paramètres…
		Touches du panneau de l'opérateur	Utilisée pour définir / surveiller les paramètres et les conditions d'entraînement (5 touches).
	Témoin de CHARGE		S'allume lorsque le circuit d'alimentation principal est sous tension.
	Borne de sécurité	Fonctions	Fonction de coupure de couple de sécurité destinée à couper le courant du moteur et à l'arrêter. Signal de sortie pour fonction de surveillance de panne.
		Normes respectées	EN ISO13849-1:2008 (PL- d, niveau de performance d), IEC61800-5 -2:2007 (fonction STO, coupure de couple de sécurité), EN61508:2001 (niveau d'intégrité de sécurité 2, SIL2), EN954-1:1996 (CAT3).
	Retour codeur externe		Signal série et codeur driver en ligne A-B-Z pour commande de boucle fermée totale
	Connecteur d'expansion		Bus série pour carte optionnelle

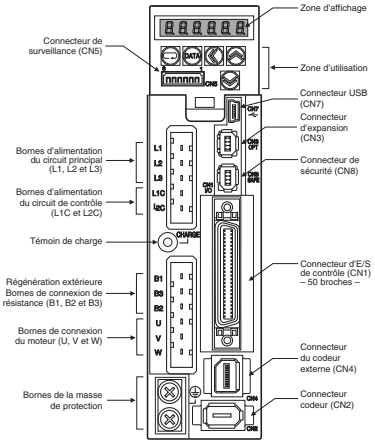
Noms des éléments du servodriver



Servodrivers EtherCAT



Servodrivers MECHATROLINK-II



Servodrivers analogiques / à impulsions

Remarque : Les images ci-dessus illustrent uniquement les modèles de servodrivers 230 V. Les servodrivers 400 V possèdent des bornes d'entrée d'alimentation 24 Vc.c. pour le circuit de commande au lieu des bornes L1C et L2C.

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

Caractéristiques E/S

Bornes caractéristiques (tous drivers)

Symbole	Nom	Fonction
L1	Bornes d'entrée d'alimentation principale	Bornes d'entrée d'alimentation c.a. pour le circuit principal Remarque : pour les servodrivers monophasés, connectez l'entrée de l'alimentation à L1 et L3.
L2		
L3		
L1C	Borne d'entrée d'alimentation de contrôle	Bornes d'entrée d'alimentation c.a. pour le circuit de contrôle (uniquement pour servodrivers 200 V monophasés / triphasés).
L2C		
24 V		Bornes d'entrée d'alimentation c.c. pour le circuit de contrôle (uniquement pour servodrivers 400 V triphasés).
0 V		
B1	Bornes de connexion de résistance de régénération externe	Servodrivers 200 V sous 750 W : aucune résistance interne n'est connectée. Laissez B2 et B3 ouverts. Connectez une résistance de régénération externe entre B1 et B2. Servodrivers de 600 W à 5 kW : court-circuit en B2 et B3 pour résistance régénérative interne. Si la résistance régénérative interne ne suffit pas, connectez une résistance de régénération externe entre B1 et B2 et retirez le câble entre B2 et B3.
B2		
B3		
U	Bornes de connexion du servomoteur	Bornes pour les sorties vers le servomoteur
V		
W		

Signaux d'E/S (CN1) – Signaux d'entrée (pour servodrivers EtherCAT et MECHATROLINK-II)

N° broche	Nom du signal	Fonction	
6	I-COM	Pôle ± pour alimentation c.c. externe. L'alimentation doit utiliser une tension de 12 V – 24 V (±5 %)	
5	E-STOP	Arrêt d'urgence	Le nom du signal indique le réglage en usine. La fonction peut être modifiée par paramétrage.
7	P-OT	Marche avant interdite	
8	N-OT	Marche inversée interdite	
9	DEC	Proximité d'origine	
10	EXT3	Entrée de verrou externe 3	
11	EXT2	Entrée de verrou externe 2	
12	EXT1	Entrée de verrou externe 1	
13	SI-MON0	Entrée de surveillance générale 0	
14	BTP-I	Broche de connexion pour la batterie de secours du codeur absolu. Ne pas connecter quand une batterie est raccordée au câble du codeur (connecteur CN2).	
15	BTN-I		
17	–	Bornes non utilisées Ne pas connecter.	
18	–		
19	–		
20	–		
21	–		
22	–		
23	–		
24	–		
–	PCL	Limite du couple en progression	La fonction des signaux d'entrée alloués aux broches 5 et 7 à 13 peut être modifiée par ces options de paramétrage.
	NCL	Limite du couple en inversion	
	SI-MON1	Entrée de surveillance générale 1	
	SI-MON2	Entrée de surveillance générale 2	
Coque	FG	Masse de blindage. Connecté à la terre si le câble blindé du câble de signaux d'E/S est raccordé à la coque du connecteur.	
16	GND	Masse de signal. Isolée avec alimentation (I-COM) pour le signal de contrôle dans le servodriver.	

Signaux d'E/S (CN1) – Signaux de sortie (pour servodrivers EtherCAT et MECHATROLINK-II)

N° broche	Nom du signal	Fonction	
1	BRK-OFF+	Signal de relâchement de frein externe	
2	BRK-OFF		
25	S-RDY+	Servo prêt : ON lorsqu'il n'y a pas d'alarme servo et que le circuit d'alimentation de contrôle / principal est ON	
26	/S-RDY–		
3	ALM+	Alarme Servo : passe OFF en cas de détection d'erreur	
4	ALM–		
–	INP1	Sortie de positionnement terminé 1	La fonction des signaux de sortie alloués aux broches 1, 2, 25 et 26 peut être modifiée par ces options de paramétrage.
	TGON	Détection de vitesse	
	T_LIM	Limites de couple	
	ZSP	Vitesse zéro	
	VCMP	Statut de commande de vitesse	
	INP2	Sortie de positionnement terminé 2	
	WARN1	Avertissement 1	
	WARN2	Avertissement 2	
	PCMD	Statut de commande de position	
	V_LIM	Limite de vitesse	
	ALM-ATB	Erreur remise à zéro attribuée (pour modèle ECT uniquement)	
	R-OUT1	Sortie programmable 1 (pour modèle ECT uniquement)	
	R-OUT2	Sortie programmable 2 (pour modèle ECT uniquement)	

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

Signaux d'E/S (CN1) – Signaux d'entrée (pour servodrivers analogiques / à impulsions)

N° broche	Commutation du mode	Nom du signal	Fonction	
1	Position / Boucle fermée totale	+24 VCW	Entrée d'impulsion de référence pour driver en ligne et collecteur ouvert en fonction du paramétrage. Mode d'entrée : Signe +train d'impulsions Impulsion d'inversion / de progression (impulsion CCW / CW) Impulsion biphasée (différentiel de phase 90°)	
3		+Sens horaire		
4		–CW		
2		+24 VCW		
5		+Sens antihoraire		
6		–CCW		
44		+CWLD	Entrée d'impulsion de référence pour driver en ligne uniquement. Mode d'entrée : Impulsion d'inversion / de progression (impulsion CCW / CW)	
45		–CWLD		
46		+CCWLD		
47		–CCWLD		
14	Vitesse	REF	Entrée de la référence de vitesse : ±10 V / vitesse nominale du moteur (le gain d'entrée peut être modifié à l'aide d'un paramètre).	
	Couple de rotation	TREF1	Entrée de référence de couple : ±10 V / couple nominal du moteur (le gain d'entrée peut être modifié à l'aide d'un paramètre).	
		VLIM	Entrée limite de vitesse ±10 V / vitesse nominale du moteur (le gain d'entrée peut être modifié à l'aide d'un paramètre).	
15	–	AGND1	Masse de signal analogique	
16	Couple de rotation	TREF2	Entrée de référence de couple : ±10 V / couple nominal du moteur (le gain d'entrée peut être modifié à l'aide d'un paramètre).	
	Position / vitesse	PCL	Entrée limite de couple avant : ±10 V / couple nominal du moteur (le gain d'entrée peut être modifié à l'aide d'un paramètre).	
18	Boucle fermée totale	NCL	Entrée limite de couple inverse : ±10 V / couple nominal du moteur (le gain d'entrée peut être modifié à l'aide d'un paramètre).	
17	–	AGND1	Masse de signal analogique	
7	Commun	+24 VIN	Entrée d'alimentation de contrôle pour signaux de séquence : les utilisateurs doivent fournir une alimentation +24 V obligatoire (12 à 24 V).	
29		RUN	Servo ON : cela met le servo ON.	
26	Position / Boucle fermée totale	DFSEL1	Commutation de filtre de vibrations 1	Active le filtre de vibrations conformément au paramétrage.
27	Commun	GSEL	Commutation de gain	Active la valeur de gain conformément au paramétrage.
28	Position / Boucle fermée totale	GESEL1	Commutation de réducteur électronique 1	Commute le numérateur du rapport du réducteur électronique.
	Vitesse	VSEL3	Sélection de vitesse interne 3	Entrée de sélection du paramètre de vitesse désiré au cours d'une opération interne de vitesse. La sélection de vitesse combine cette entrée aux entrées VSEL1 et VSEL2.
30	Position / Boucle fermée totale	ECRST	Entrée de réinitialisation de compteur d'erreur.	Réinitialise le compteur d'erreur de position.
	Vitesse	VSEL2	Sélection de vitesse interne 2	Entrée de sélection du paramètre de vitesse désiré au cours d'une opération interne de vitesse. La sélection de vitesse combine cette entrée aux entrées VSEL1 et VSEL3.
31	Commun	RESET	Entrée de réinitialisation de l'alarme	Déverrouille le statut de l'alarme. Le compteur d'erreur est réinitialisé lorsque l'alarme l'est également.
32	Position / Vitesse / Couple	TVSEL	Commutation de mode de contrôle	Position ↔ vitesse Position ↔ couple Couple ↔ vitesse } Autorise la commutation du mode de contrôle
33	Position	IPG	Entrée d'interdiction d'impulsion. Entrée numérique d'interdiction de l'impulsion de référence de position.	
	Vitesse	VSEL1	Sélection de vitesse interne 1	Entrée de sélection du paramètre de vitesse désiré au cours d'une opération interne de vitesse. La sélection de vitesse combine cette entrée aux entrées VSEL2 et VSEL3.
8	Commun	NOT	Marche inversée interdite	Dépassement interdit : arrête le servomoteur quand la pièce mobile passe au-delà de la plage autorisée de déplacement.
9		POT	Marche avant interdite	
20	Position / Vitesse / Couple	SEN	Entrée de capteur ON. Signal de demande de données d'origine en cas d'utilisation d'un codeur absolu.	
13		SENGND	Masse de signal de capteur ON.	
42	Commun	BAT (+)	Bornes de connexion de la batterie de secours lorsque l'alimentation du codeur absolu est interrompue. Ne pas connecter si un câble de batterie de secours du codeur absolu est utilisé.	
43		BATGND (–)		
50		FG	Terre	
–	–	TLSEL	Interrupteur de limite de couple	La fonction des signaux d'entrée alloués aux broches 8, 9 et 26 à 33 peut être modifiée par ces options de paramétrage.
		DFSEL2	Commutation de filtre de vibrations 2	
		GESEL2	Commutation de réducteur électronique 2	
		VZERO	Vitesse zéro	
		VSIGN	Signal de commande de vitesse	
		TSIGN	Signal de commande de couple	
		E-STOP	Arrêt d'urgence	
		JSEL	Commutation de rapport d'inertie	
	Programmation du variateur	EXT1	Entrée d'enclenchement 1	
		HOME	Entrée de proximité d'origine	
		H-STOP	Entrée d'arrêt immédiat	
		S-STOP	Entrée d'arrêt avec décélération	
		STB	Impulsion de scannage	
		B-SEL1	Entrée de sélection de commande 1	
		B-SEL2	Entrée de sélection de commande 2	
		B-SEL4	Entrée de sélection de commande 4	
		B-SEL8	Entrée de sélection de commande 8	
		B-SEL16	Entrée de sélection de commande 16	
12	–	Bornes non utilisées Ne pas connecter.		
40	–			
41	–			

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

Signaux d'E/S (CN1) – Signaux de sortie (pour servodrivers analogiques / à impulsion)

N° broche	Commutation du mode	Nom du signal	Fonction	
21	Position / Boucle fermée totale	+A	Codeur phase A+	Les signaux du codeur (ou les signaux d'échelle externe au cours d'une commande en boucle fermée complète) sont émis conformément au paramètre du numérateur de division du codeur. Il s'agit de la sortie driver en ligne (équivalent de R422). La fréquence maximale de sortie est de 4 Mbps. La phase Z est émise pour les signaux codeurs (ou les signaux d'échelle externe au cours de commande de fermeture complète). Il s'agit de la sortie driver en ligne (équivalent de R422).
22		–A	Codeur phase A–	
48		+B	Codeur phase B+	
49		–B	Codeur phase B–	
23		+Z	Codeur phase Z+	
24		–Z	Codeur phase Z–	
19		Z	Sortie codeur phase Z	La phase Z est émise pour les signaux codeurs (ou les signaux d'échelle externe au cours de commande de fermeture complète). Sortie collecteur ouvert.
25		ZCOM	Codeur phase Z commun	
11	Commun	BKIR	Sortie du signal de desserrage du frein	Signal de temporisation pour utilisation du frein électromagnétique sur un moteur.
10		BKIRCOM		
35		READY	Servo prêt : ON s'il n'y a pas d'alarme de servo lorsque l'alimentation de contrôle / circuit principal passe à ON.	
34		READYCOM		
37		/ALM	Alarme Servo : passe OFF en cas de détection d'erreur.	
36		ALMCOM		
39	Vitesse / couple	TGON	Détection de vitesse de rotation du moteur. Cette sortie passe à ON lorsque la vitesse de rotation du moteur atteint la vitesse paramétrée.	
39	Position / Boucle fermée totale	INP1	Sortie de positionnement terminé 1 : passe à ON lorsque l'erreur de position est égale au paramètre déterminé.	
38		INP1COM		
–	–	INP2	Sortie de positionnement terminé 2	La fonction des signaux de sortie alloués aux broches 11, 10, 34 à 39 peut être modifiée par ces options de paramétrage.
		P-CMD	Statut de commande de position	
		ZSP	Vitesse zéro	
		WARN1	Avertissement 1	
		WARN2	Avertissement 2	
		ALM-ATB	Erreur remise à zéro attribuée	
		VCMP	Sortie de conformité de vitesse	
		V-CMD	Statut de commande de vitesse	
		V-LIMIT	Détection de limite de vitesse	
		T-LIMIT	Détection de limite de couple	
	Programmation du variateur	B-CTRL1	Sortie de programmation du variateur 1	
		B-CTRL2	Sortie de programmation du variateur 2	
		B-CTRL3	Sortie de programmation du variateur 3	
		B-BUSY	Sortie durant Programmation du variateur	
		HOME-CMP	Recherche d'origine terminée	

Connecteur du codeur externe (CN4) – (tous les servo-drivers)

N° broche	Nom du signal	Fonction
1	E5V	Sortie alimentation de l'échelle externe Utiliser à 5,2 V + / –5 % et à 250 mA ou moins.
2	E0V	Connecté à la masse de circuit de commande connectée au connecteur CN1.
3	PS	E/S de signal d'échelle externe (signal série).
4	/PS	
5	EXA	Entrée de signal d'échelle externe (signaux Phase A, B et Z). Exécute l'entrée et la sortie des signaux des phases A, B et Z.
6	/EXA	
7	EXB	
8	/EXB	
9	EXZ	
10	/EXZ	
Coque	FG	Masse de blindage

Connecteur de surveillance (CN5) – (tous les servo-drivers)

N° broche	Nom du signal	Fonction
1	AM1	Sortie surveillance analogique 1. Sortie du signal analogique de surveillance. Utilise les paramètres déterminés pour sélectionner la sortie à surveiller. Réglage par défaut : Vitesse de rotation du moteur 1 V / (1 000 tr/mn).
2	AM2	Sortie surveillance analogique 2. Sortie du signal analogique de surveillance. Utilise les paramètres déterminés pour sélectionner la sortie à surveiller. Réglage par défaut : Vitesse de rotation du moteur 1 V / (1 000 tr/mn).
3	GND	Masse pour surveillances analogiques 1,2.
4	–	Bornes non utilisées Ne pas connecter.
5	–	
6	–	

Connecteur de sécurité (CN8) – (tous les servo-drivers)

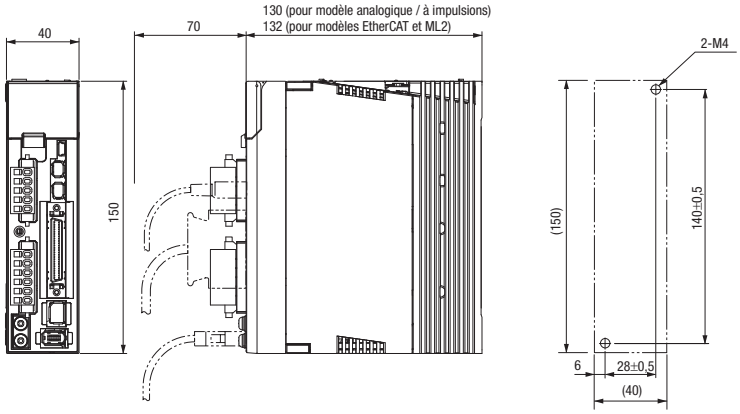
N° broche	Nom du signal	Fonction
1	–	Non utilisée. Ne pas connecter
2	–	
3	SF1–	Entrée de sécurité 1 & 2. Cette entrée coupe les signaux d'entraînement du transistor de puissance dans le servodriver pour couper la sortie de courant vers le moteur.
4	SF1+	
5	SF2–	
6	SF2+	
7	EDM–	Un signal de surveillance est émis pour détecter une panne de la fonction de sécurité.
8	EDM+	
Coque	FG	Masse de châssis.

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

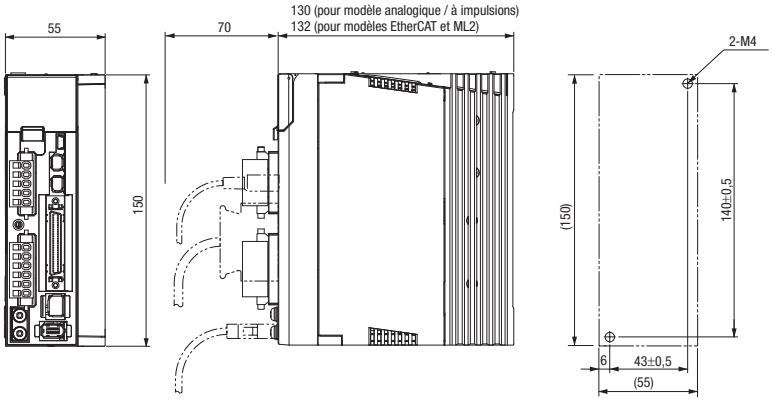
Dimensions

Servodrivers

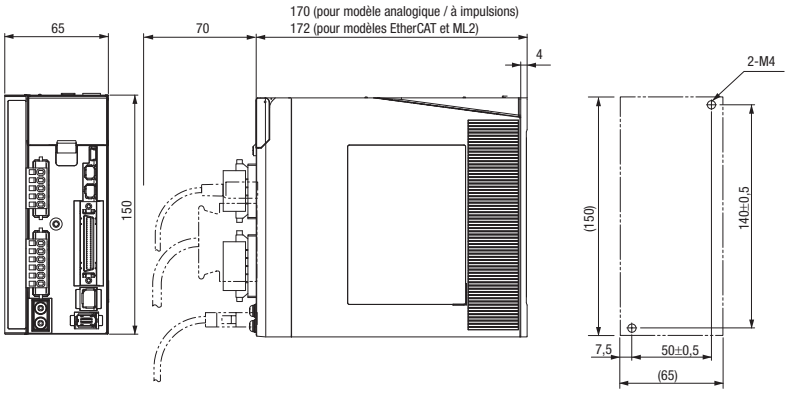
R88D-KT01/02H, R88D-KN01/02H-□ (230 V, 100 – 200W)



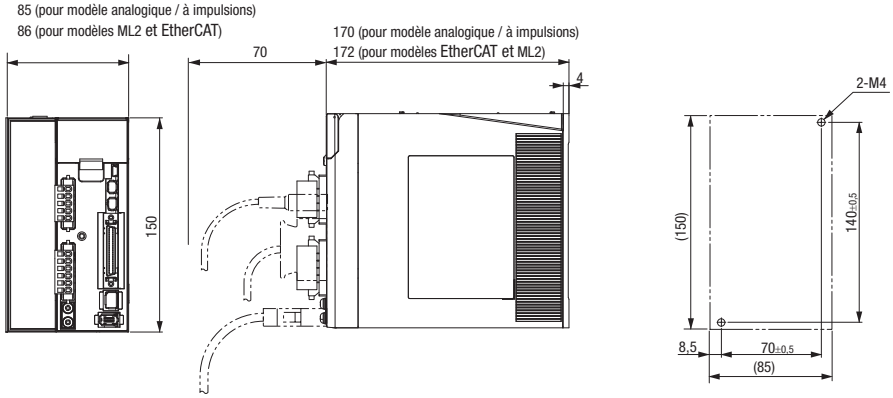
R88D-KT04H, R88D-KN04H-□ (230 V, 400 W)



R88D-KT08H, R88D-KN08H-□ (230 V, 750 W)

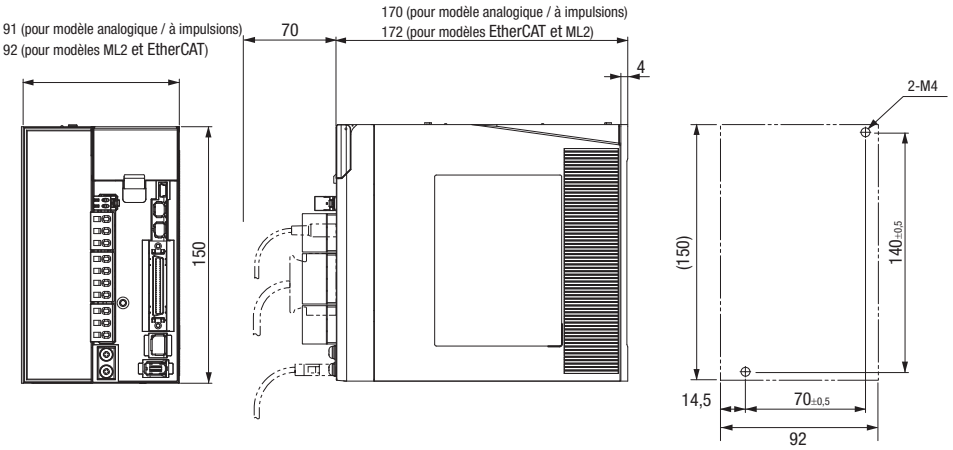


R88D-KT10/15H, R88D-KN10/15H-□ (230 V, 1 – 1,5 kW)

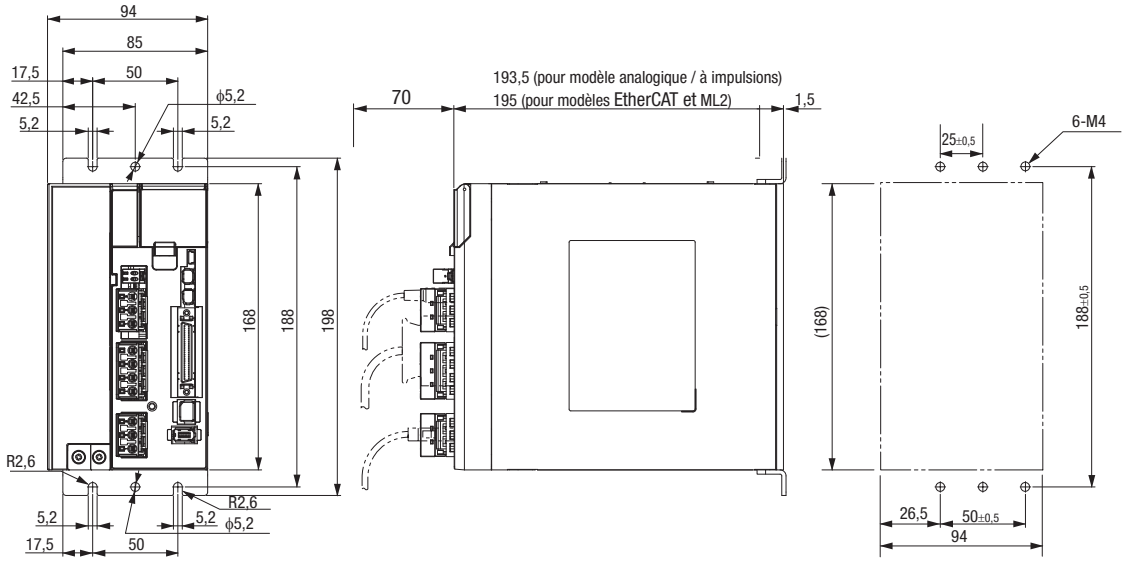


AUDIN - 8, avenue de la malle - 51370 Saint Brice Courcelles - Tel : 03.26.04.20.21 - Fax : 03.26.04.28.20 - Web : http: www.audin.fr - Email : info@audin.fr

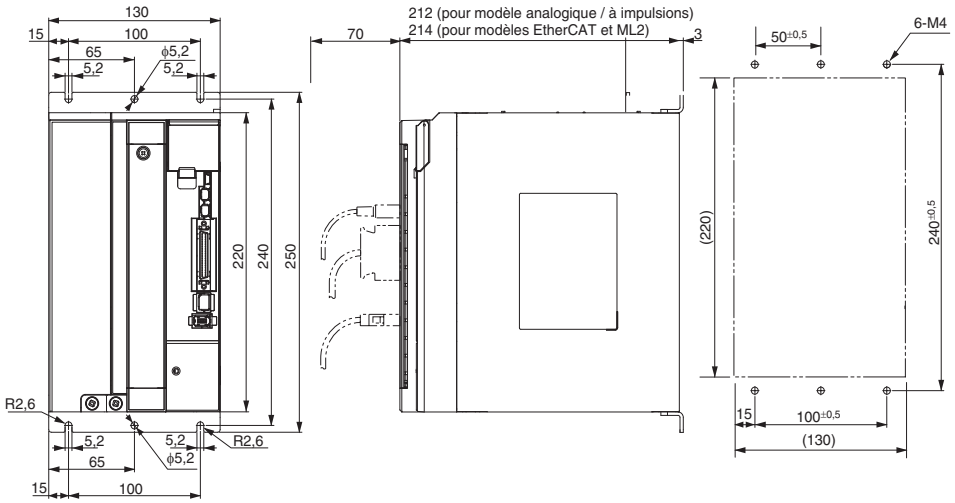
R88D-KT06/10/15F, R88D-KN06/10/15F-□ (400 V, 600 W à 1,5 kW)



R88D-KT20F, R88D-KN20F-□ (400 V, 2 kW)

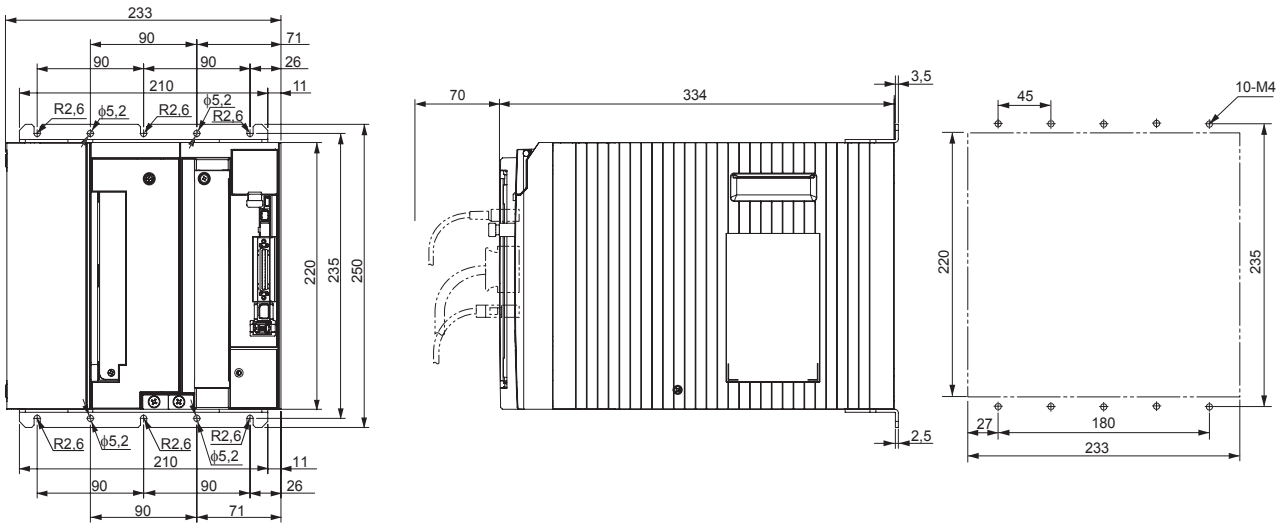


R88D-KT30/50F, R88D-KN30/50F-□ (400 V, 3 à 5 kW)

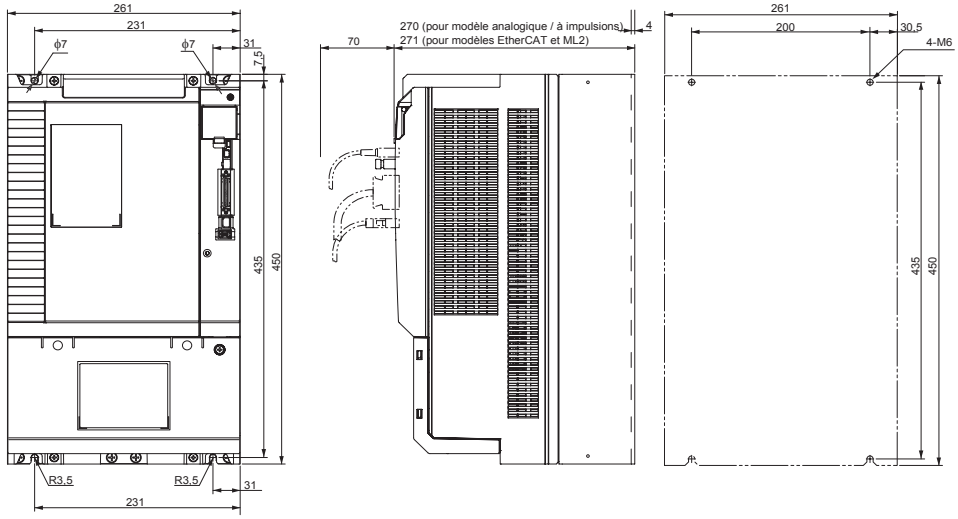


AUDIN - 8, avenue de la malle - 51370 Saint Brice Courcelles - Tel : 03.26.04.20.21 - Fax : 03.26.04.28.20 - Web : http: www.audin.fr - Email : info@audin.fr

R88D-KT75F, R88D-KN75H-ECT (400 V, 7,5 kW)

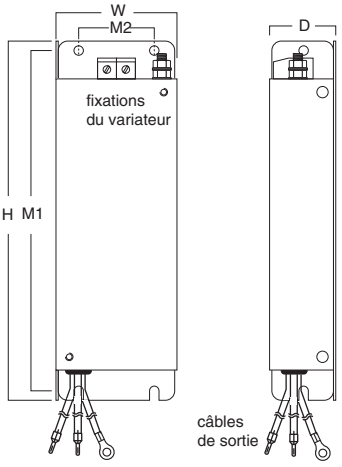


R88D-KT150F, R88D-KN150H-ECT (400 V, 15 kW)



Filtres

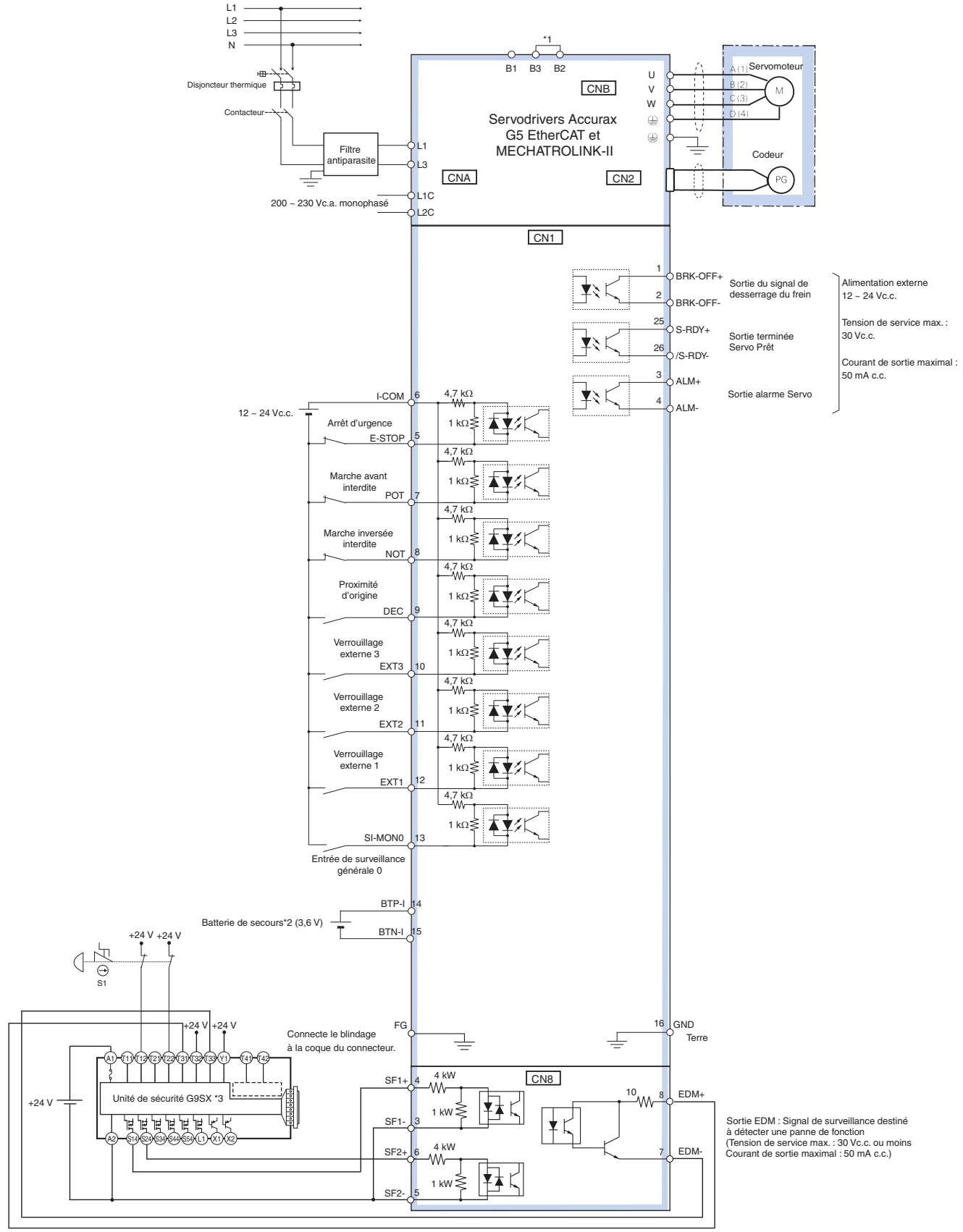
Modèle de filtre	Dimensions externes			Dimensions d'installation	
	H	W	D	M1	M2
R88A-FIK102-RE	190	42	44	180	20
R88A-FIK104-RE	190	57	30	180	30
R88A-FIK107-RE	190	64	35	180	40
R88A-FIK114-RE	190	86	35	180	60
R88A-FIK304-RE	196	92	40	186	70
R88A-FIK306-RE	238	94	40	228	70
R88A-FIK312-RE	291	130	40	278	100



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

Installation

Monophasé, 230 Vc.c. (pour servodrivers EtherCAT et MECHATROLINK-II)

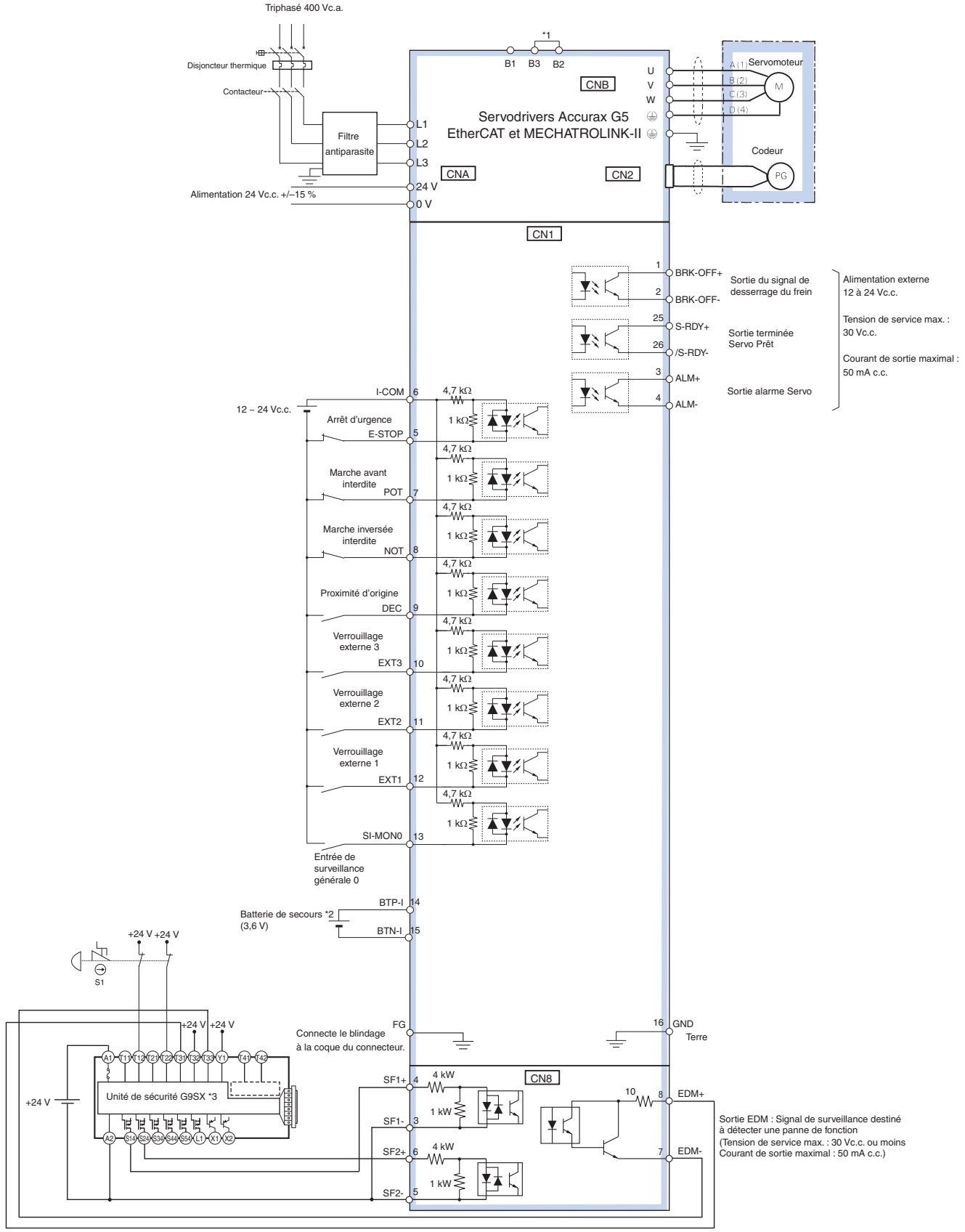


*1 Pour les servodrivers à partir de 750 W, B2 et B3 sont court-circuités. Si la résistance régénérative interne ne suffit pas, retirez le câble entre B2 et B3 et connectez une résistance régénérative externe entre B1 et B2.
*2 Utilisez uniquement en présence d'un codeur absolu. Si une batterie de secours est connectée au connecteur d'E/S CN1, un câble du codeur avec batterie n'est pas nécessaire.
*3 Le schéma de câblage de l'exemple utilise une unité de sécurité G9SX. Si une unité de sécurité n'est pas utilisée, laissez le connecteur de dérivation de sécurité monté en usine installé dans le CN8.

Remarque : Les fonctions d'entrée des broches 5 et 7 à 13 et les fonctions de sortie des broches 1, 2, 25 et 26 peuvent être modifiées par paramétrage.

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

Triphasé, 400 Vc.a. (pour servodrivers EtherCAT et MECHATROLINK-II)



*1 Normalement B2 et B3 sont court-circuités. Si la résistance régénérative interne ne suffit pas, retirez le câble entre B2 et B3 et connectez une résistance régénérative externe entre B1 et B2.

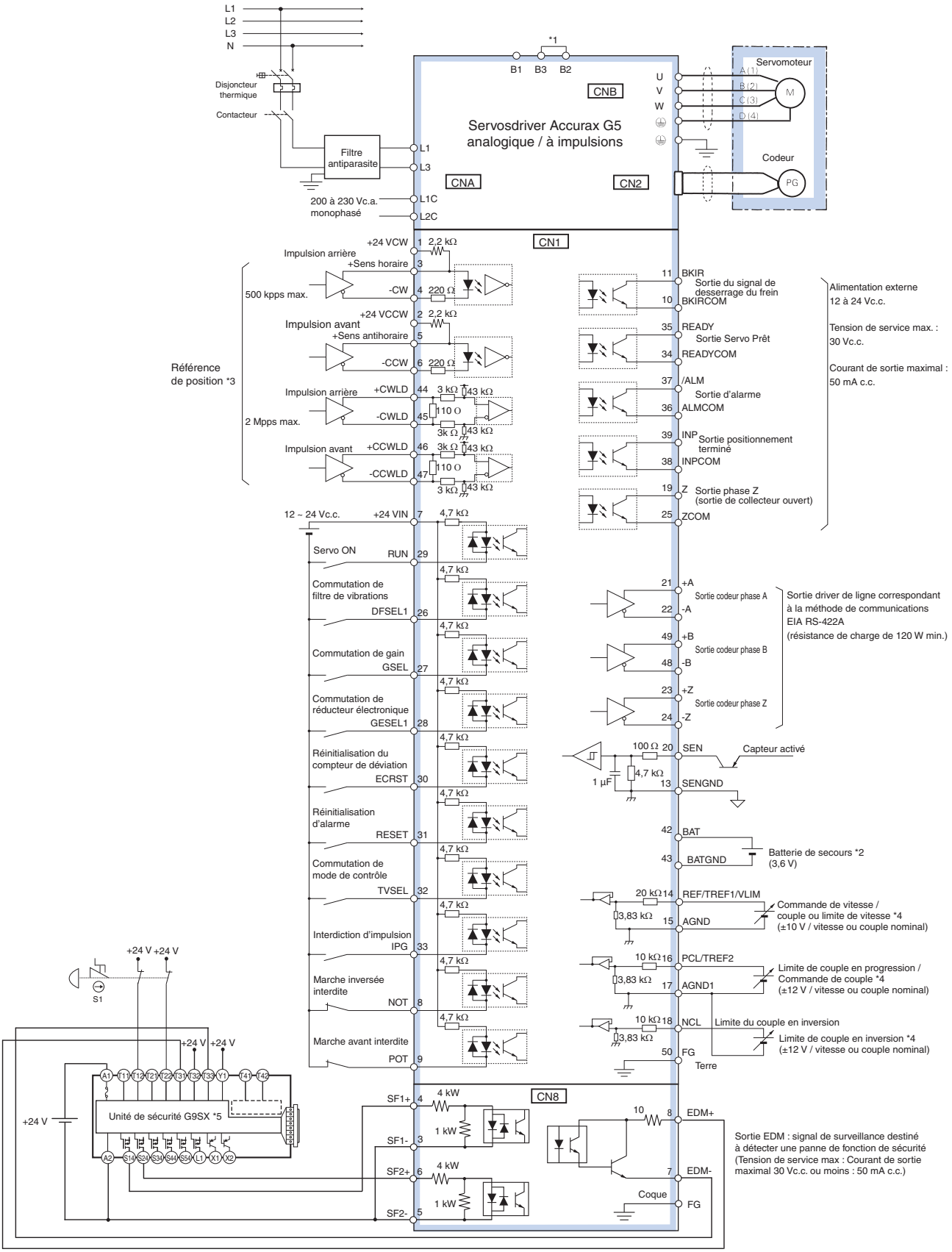
*2 Utilisez uniquement en présence d'un codeur absolu. Si une batterie de secours est connectée au connecteur d'E/S CN1, un câble du codeur avec batterie n'est pas nécessaire.

*3 Le schéma de câblage de l'exemple utilise une unité de sécurité G9SX. Si une unité de sécurité n'est pas utilisée, laissez le connecteur de dérivation de sécurité monté en usine installé dans le CN8.

Remarque : Les fonctions d'entrée des broches 5 et 7 à 13 et les fonctions de sortie des broches 1, 2, 25 et 26 peuvent être modifiées par paramétrage.

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

Monophasé, 230 Vc.a.(pour servodrivers analogiques / à impulsions)

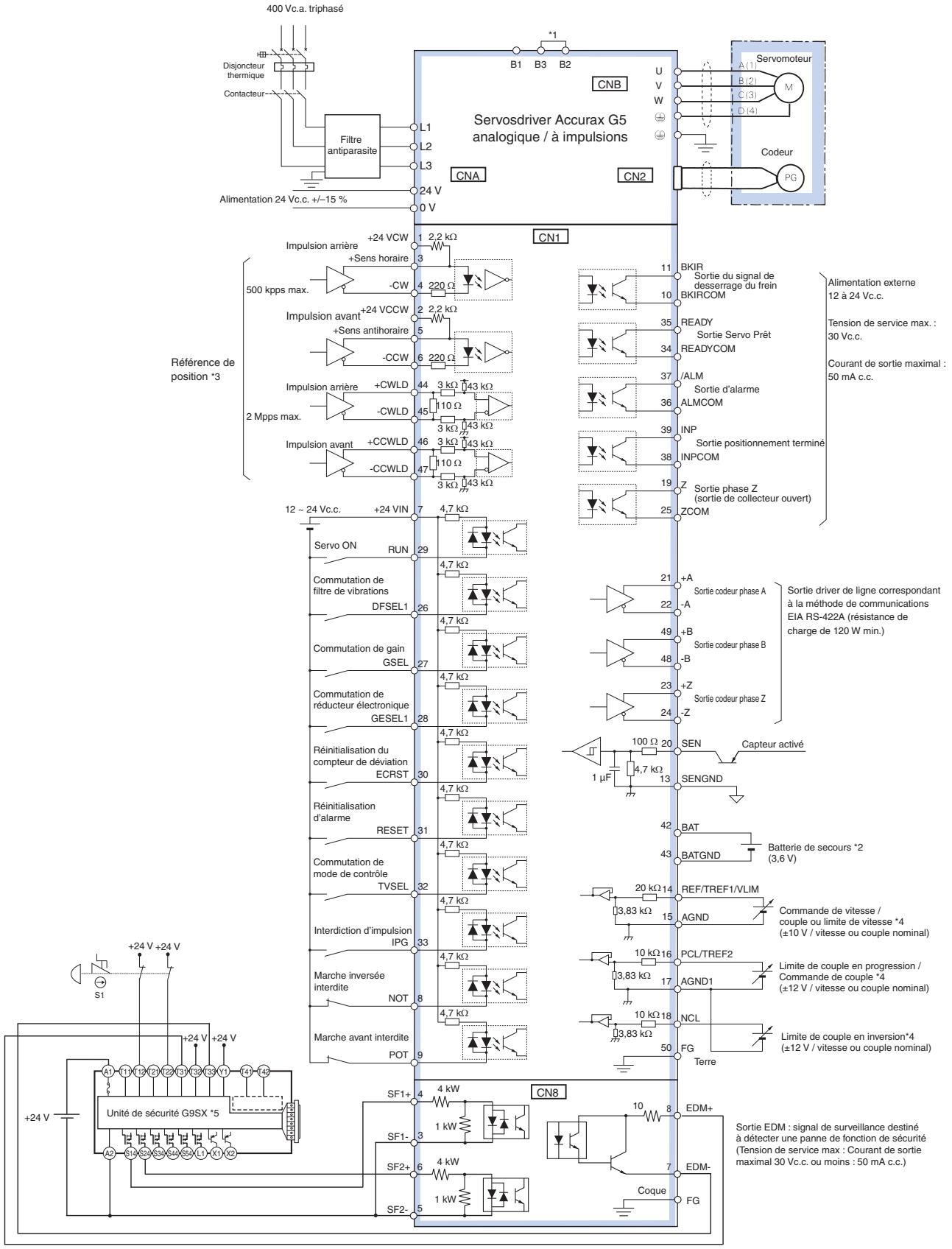


*1 Pour les servodrivers à partir de 750 W, B2 et B3 sont court-circuités. Si la résistance régénérative interne ne suffit pas, retirez le câble entre B2 et B3 et connectez une résistance régénérative externe entre B1 et B2.
*2 Utilisez uniquement en présence d'un codeur absolu. Si une batterie de secours est connectée au connecteur d'E/S CN1, un câble du codeur avec batterie n'est pas nécessaire.
*3 Uniquement disponible en mode de contrôle de position.
*4 La fonction d'entrée dépend du mode de contrôle utilisé (contrôle de position, de vitesse ou de couple).
*5 Le schéma de câblage de l'exemple utilise une unité de sécurité G9SX. Si une unité de sécurité n'est pas utilisée, laissez le connecteur de dérivation de sécurité monté en usine installé dans le CN8.

Remarque : La fonction d'entrée des broches 8,9 et 26 à 33, et la fonction de sortie des broches 10, 11, 34, 35, 38 et 39 peuvent être chargés via configuration des paramètres.

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

Triphasé, 400 Vc.a. (pour servodrivers analogiques / à impulsions)



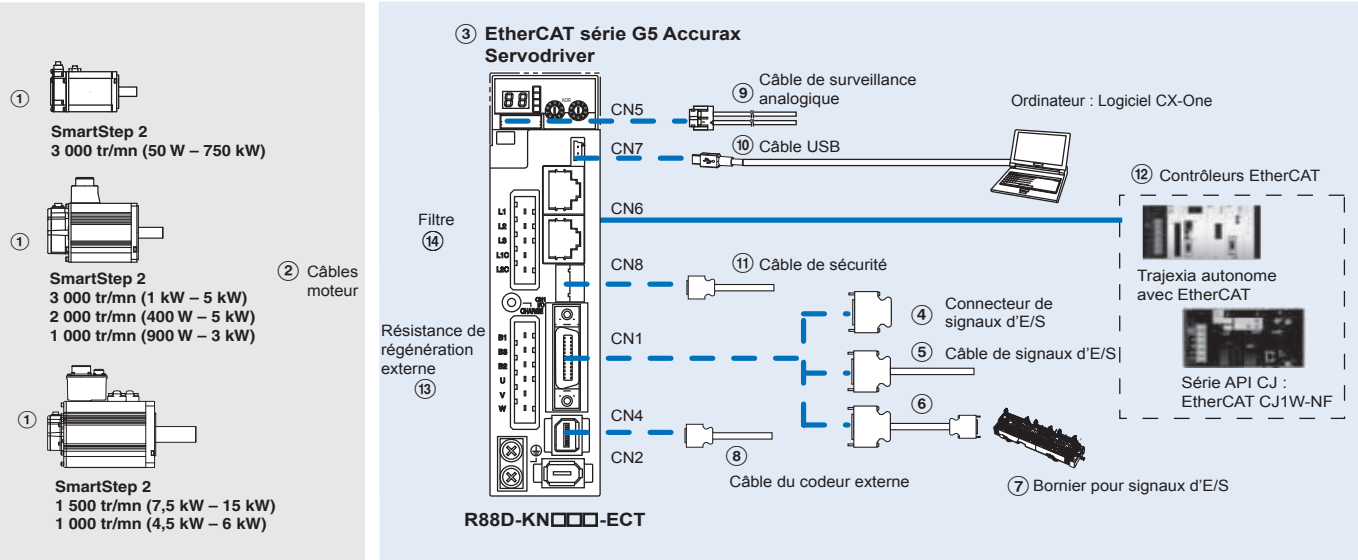
*1 Normalement B2 et B3 sont court-circuités. Si la résistance régénérative interne ne suffit pas, retirez le câble entre B2 et B3 et connectez une résistance régénérative externe entre B1 et B2.
*2 Utilisez uniquement en présence d'un codeur absolu. Si une batterie de secours est connectée au connecteur d'E/S CN1, un câble du codeur avec batterie n'est pas nécessaire.
*3 Uniquement disponible en mode de contrôle de position.
*4 La fonction d'entrée dépend du mode de contrôle utilisé (contrôle de position, de vitesse ou de couple).
*5 Le schéma de câblage de l'exemple utilise une unité de sécurité G9SX. Si une unité de sécurité n'est pas utilisée, laissez le connecteur de dérivation de sécurité monté en usine installé dans le CN8.

Remarque : La fonction d'entrée des broches 8,9 et 26 à 33, et la fonction de sortie des broches 10, 11, 34, 35, 38 et 39 peuvent être chargés via configuration des paramètres.

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

Configuration du système

Configuration de référence d'Accurax série G5 EtherCAT



Remarque : Les symboles ①②③④⑤… indiquent l'ordre de sélection recommandé pour les composants des servosystèmes Accurax G5

Servomoteurs, câbles d'alimentation et de codeur

Remarque : ①② Consultez le chapitre sur les servomoteurs Accurax G5 pour la sélection du servomoteur, des câbles moteur et des connecteurs

Servodrivers

Symbole	Caractéristiques		Modèle de servodriver	① Servomoteurs rotatifs série G5 compatibles
③	230 Vc.a. monophasé	100 W	R88D-KN01H-ECT	R88M-K05030(H/T)-□
				R88M-K10030(H/T)-□
		200 W	R88D-KN02H-ECT	R88M-K20030(H/T)-□
		400 W	R88D-KN04H-ECT	R88M-K40030(H/T)-□
		750 W	R88D-KN08H-ECT	R88M-K75030(H/T)-□
		1,0 kW	R88D-KN10H-ECT	R88M-K1K020(H/T)-□
		1,5 kW	R88D-KN15H-ECT	R88M-K1K030(H/T)-□
				R88M-K1K530(H/T)-□
				R88M-K1K520(H/T)-□
				R88M-K90010(H/T)-□
	Triphasé 400 Vc.a.	600 W	R88D-KN06F-ECT	R88M-K40020(F/C)-□
				R88M-K60020(F/C)-□
		1,0 kW	R88D-KN10F-ECT	R88M-K75030(F/C)-□
				R88M-K1K020(F/C)-□
		1,5 kW	R88D-KN15F-ECT	R88M-K1K030(F/C)-□
				R88M-K1K530(F/C)-□
				R88M-K1K520(F/C)-□
				R88M-K90010(F/C)-□
		2,0 kW	R88D-KN20F-ECT	R88M-K2K030(F/C)-□
				R88M-K2K020(F/C)-□
		3,0 kW	R88D-KN30F-ECT	R88M-K3K030(F/C)-□
				R88M-K3K020(F/C)-□
				R88M-K2K010(F/C)-□
		5,0 kW	R88D-KN50F-ECT	R88M-K4K030(F/C)-□
				R88M-K5K030(F/C)-□
				R88M-K4K020(F/C)-□
				R88M-K5K020(F/C)-□
				R88M-K4K510C-□
				R88M-K3K010(F/C)-□
		75 kW	R88D-KN75F-ECT	R88M-K6K010C-□
				R88M-K7K515C-□
		15 kW	R88D-KN150F-ECT	R88M-K11K015C-□
				R88M-K15K015C-□

Câbles de signaux pour E/S d'utilisation générale (CN1)

Symbole	Description	Connecter à		Modèle
④	Kit connecteurs d'E/S (26 broches)	Pour E/S d'utilisation générale	–	R88A-CNW01C
⑤	Câble de signaux d'E/S	Pour E/S d'utilisation générale	1 m	R88A-CPKB001S-E
			2 m	R88A-CPKB002S-E

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

Symbole	Description	Connecter à		Modèle
⑥	Câble bornier	Pour E/S d'utilisation générale	1 m	XW2Z-100J-B34
			2 m	XW2Z-200J-B34
⑦	Bornier (vis M3 et pour bornes à broches)		–	XW2B-20G4
	Bornier (vis M3,5 et pour bornes arrondies / à fourche)		–	XW2B-20G5
	Bornier (vis M3 et pour bornes arrondies / à fourche)		–	XW2D-20G6

Câble du codeur externe (CN4)

Symbole	Nom		Modèle
⑧	Câble du codeur externe	5 m	R88A-CRKM005SR-E
		10 m	R88A-CRKM010SR-E
		20 m	R88A-CRKM020SR-E

Surveillance analogique (CN5)

Symbole	Nom		Modèle
⑨	Câble de surveillance analogique	1 m	R88A-CMK001S

Câble USB pour ordinateur PC (CN7)

Symbole	Nom		Modèle
⑩	Câble pour connecteur mini USB	2 m	AX-CUSBM002-E

Câble pour sécurité (CN8)

Symbole	Nom		Modèle
⑪	Câble de sécurité	3 m	R88A-CSK003S-E

Contrôleurs EtherCAT

Symbole	Nom		Modèle
⑫	Trajexia autonome	Carte de contrôle d'axes	TJ2-MC64 (64 axes)
		Carte maître EtherCAT	TJ2-ECT64 (64 axes)
			TJ2-ECT16 (16 axes)
			TJ2-ECT04 (4 axes)
	Carte de contrôle de position pour série API CJ1		CJ1W-NCF8□ (16 axes)
			CJ1W-NC88□ (8 axes)
			CJ1W-NC48□ (4 axes)
			CJ1W-NC281(2 axes)

Résistance de régénération externe

Symbole	Modèle d'unité de résistance régénérative	Caractéristiques
⑬	R88A-RR08050S	50 Ω, 80 W
	R88A-RR080100S	100 Ω, 80 W
	R88A-RR22047S	47 Ω, 220 W
	R88A-RR50020S	20 Ω, 500 W

Filtres

Symbole	Servodriver applicable	Modèle de filtre	Courant nominal	Courant de fuite	Tension nominale
⑭	R88D-KN01H-ECT, R88D-KN02H-ECT	R88A-FIK102-RE	2,4 A	3,5 mA	250 Vc.a. monophasé
	R88D-KN04H-ECT	R88A-FIK104-RE	4,1 A	3,5 mA	
	R88D-KN08H-ECT	R88A-FIK107-RE	6,6 A	3,5 mA	
	R88D-KN10H-ECT, R88D-KN15H-ECT	R88A-FIK114-RE	14,2 A	3,5 mA	
	R88D-KN06F-ECT, R88D-KN10F-ECT, R88D-KN15F-ECT	R88A-FIK304-RE	4 A	0,3 mA / 32 mA[1]	400 Vc.a. triphasé
	R88D-KN20F-ECT	R88A-FIK306-RE	6 A	0,3 mA / 32 mA[1]	
	R88D-KN30F-ECT, R88D-KN50F-ECT	R88A-FIK312-RE	12,1 A	0,3 mA / 32 mA[1]	
	R88D-KN75F-ECT	R88A-FIK330-RE	–	–	
	R88D-KN150F-ECT	R88A-FIK350-RE	–	–	

1. Pic de courant de fuite temporaire pour le filtre lors de la mise en / hors fonction.

Connecteurs

Caractéristiques	Modèle
Connecteur codeur externe (pour CN4)	R88A-CNK41L
Connecteur de signal d'E/S de sécurité (pour CN8)	R88A-CNK81S

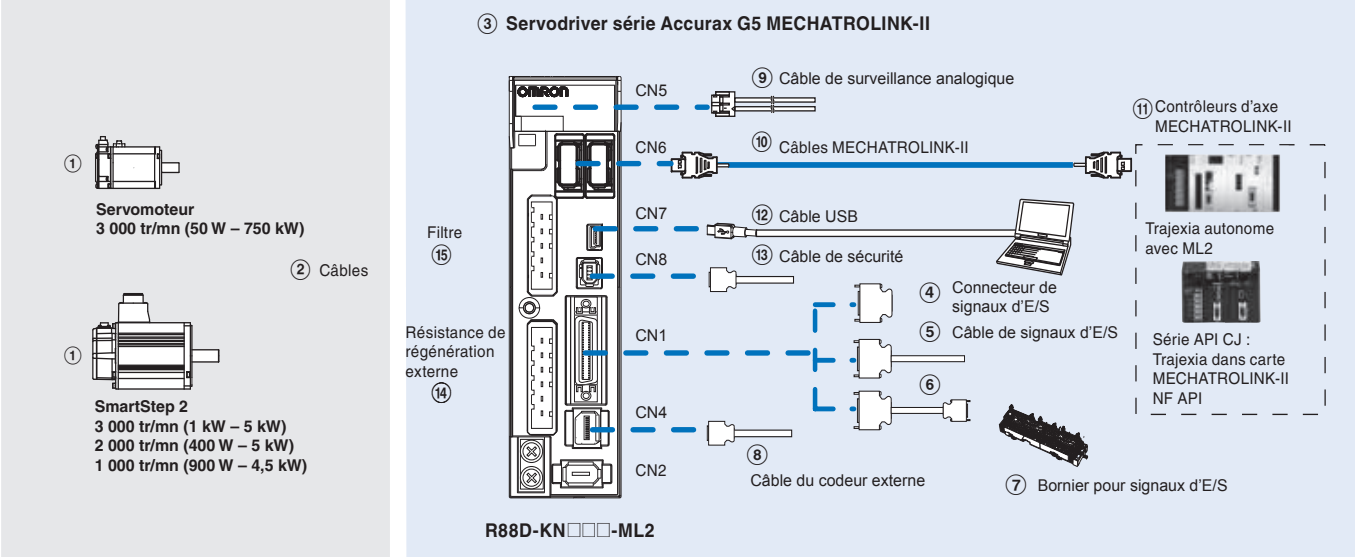
Logiciel PC

Caractéristiques	Modèle
Utilitaire de configuration et de surveillance pour les servodrivers et variateurs de fréquence (CX-drive version 2.10 ou supérieure)	CX-Drive

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

Configuration du système

Configuration de référence d'Accurax série G5 MECHATROLINK-II



Remarque : Les symboles ①②③④⑤… indiquent l'ordre de sélection recommandé pour les composants des servosystèmes Accurax G5

Servomoteurs, câbles d'alimentation et de codeur

Remarque : ①② Consultez le chapitre sur les servomoteurs Accurax G5 pour la sélection du servomoteur, des câbles moteur et des connecteurs

Servodrivers

Symbole	Caractéristiques		Modèle de servodriver	① Servomoteurs rotatifs série G5 compatibles
③	230 Vc.a. monophasé	100 W	R88D-KN01H-ML2	R88M-K05030(H/T)-□
				R88M-K10030(H/T)-□
		200 W	R88D-KN02H-ML2	R88M-K20030(H/T)-□
		400 W	R88D-KN04H-ML2	R88M-K40030(H/T)-□
		750 W	R88D-KN08H-ML2	R88M-K75030(H/T)-□
		1,0 kW	R88D-KN10H-ML2	R88M-K1K020(H/T)-□
		1,5 kW	R88D-KN15H-ML2	R88M-K1K030(H/T)-□
				R88M-K1K530(H/T)-□
				R88M-K1K520(H/T)-□
				R88M-K90010(H/T)-□
	Triphasé 400 Vc.a.	600 W	R88D-KN06F-ML2	R88M-K40020(F/C)-□
				R88M-K60020(F/C)-□
		1,0 kW	R88D-KN10F-ML2	R88M-K75030(F/C)-□
				R88M-K1K020(F/C)-□
		1,5 kW	R88D-KN15F-ML2	R88M-K1K030(F/C)-□
				R88M-K1K530(F/C)-□
				R88M-K1K520(F/C)-□
				R88M-K90010(F/C)-□
		2,0 kW	R88D-KN20F-ML2	R88M-K2K030(F/C)-□
				R88M-K2K020(F/C)-□
		3,0 kW	R88D-KN30F-ML2	R88M-K3K030(F/C)-□
				R88M-K3K020(F/C)-□
				R88M-K2K010(F/C)-□
		5,0 kW	R88D-KN50F-ML2	R88M-K4K030(F/C)-□
				R88M-K5K030(F/C)-□
				R88M-K4K020(F/C)-□
				R88M-K5K020(F/C)-□
				R88M-K4K510C-□
				R88M-K3K010(F/C)-□

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

Câbles de contrôle (pour CN1)

Symbole	Description	Connecter à		Modèle
④	Kit connecteurs d'E/S (26 broches)	Pour E/S d'utilisation générale	–	R88A-CNW01C
⑤	Câble de signaux d'E/S		1 m	R88A-CPKB001S-E
			2 m	R88A-CPKB002S-E
⑥	Câble bornier	Pour E/S d'utilisation générale	1 m	XW2Z-100J-B34
			2 m	XW2Z-200J-B34
⑦	Bornier (vis M3 et pour bornes à broches)		–	XW2B-20G4
	Bornier (vis M3,5 et pour bornes arrondies / à fourche)		–	XW2B-20G5
	Bornier (vis M3 et pour bornes arrondies / à fourche)		–	XW2D-20G6

Câble du codeur externe (CN4)

Symbole	Nom		Modèle
⑧	Câble du codeur externe	5 m	R88A-CRKM005SR-E
		10 m	R88A-CRKM010SR-E
		20 m	R88A-CRKM020SR-E

Surveillance analogique (pour CN5)

Symbole	Nom		Modèle
⑨	Câble de surveillance analogique	1 m	R88A-CMK001S

Câbles MECHATROLINK-II (pour CN6)

Symbole	Caractéristiques	Longueur	Modèle
⑩	MECHATROLINK-II MECHATROLINK-II	–	JEPMC-W6022-E
	Câbles MECHATROLINK-II	0,5 m	JEPMC-W6003-A5-E
		1 m	JEPMC-W6003-01-E
		3 m	JEPMC-W6003-03-E
		5 m	JEPMC-W6003-05-E
		10 m	JEPMC-W6003-10-E
		20 m	JEPMC-W6003-20-E
		30 m	JEPMC-W6003-30-E

Contrôleurs d'axe MECHATROLINK-II

Symbole	Nom		Modèle
⑪	Trajexia autonome	Carte de contrôle d'axes	TJ2-MC64 (64 axes)
			TJ1-MC16 (16 axes)
			TJ1-MC04 (4 axes)
		Carte maître ML2	TJ1-ML16 (16 axes)
			TJ1-ML04 (4 axes)
	Contrôleur d'axes Trajexia-API		CJ1W-MCH72 (30 axes)
			CJ1W-MC472 (4 axes)
	Carte de contrôle de position pour API CJ1		CJ1W-NCF71 (16 axes)
			CJ1W-NC471 (4 axes)
			CJ1W-NC271 (2 axes)
	Carte de contrôle de position pour API CS1		CS1W-NCF71 (16 axes)
			CS1W-NC471 (4 axes)
			CS1W-NC271 (2 axes)

Câble USB pour ordinateur PC (pour CN7)

Symbole	Nom		Modèle
⑫	Câble pour connecteur mini USB	2 m	AX-CUSBM002-E

Câble pour les fonctions de sécurité (pour CN8)

Symbole	Description	Modèle
⑬	Connecteur de sécurité avec câble de 3 m (avec câbles non serrés à une extrémité)	R88A-CSK003S-E

Résistance de régénération externe

Symbole	Modèle d'unité de résistance régénérative	Caractéristiques
⑭	R88A-RR08050S	50 Ω, 80 W
	R88A-RR080100S	100 Ω, 80 W
	R88A-RR22047S	47 Ω, 220 W
	R88A-RR50020S	20 Ω, 500 W

Filtres

Symbole	Servodriver applicable	Modèle de filtre	Courant nominal	Courant de fuite	Tension nominale
⑮	R88D-KN01H-ML2, R88D-KN02H-ML2	R88A-FIK102-RE	2,4 A	3,5 mA	250 Vc.a. monophasé
	R88D-KN04H-ML2	R88A-FIK104-RE	4,1 A	3,5 mA	
	R88D-KN08H-ML2	R88A-FIK107-RE	6,6 A	3,5 mA	
	R88D-KN10H-ML2, R88D-KN15H-ML2	R88A-FIK114-RE	14,2 A	3,5 mA	
	R88D-KN06F-ML2, R88D-KN10F-ML2, R88D-KN15F-ML2	R88A-FIK304-RE	4 A	0,3 mA / 32 mA[1]	400 Vc.a. triphasé
	R88D-KN20F-ML2	R88A-FIK306-RE	6 A	0,3 mA / 32 mA[1]	
	R88D-KN30F-ML2, R88D-KN50F-ML2	R88A-FIK312-RE	12,1 A	0,3 mA / 32 mA[1]	

1. Pic de courant de fuite temporaire pour le filtre lors de la mise en / hors fonction.

Connecteurs

Caractéristiques	Modèle
Connecteur codeur externe (pour CN4)	R88A-CNK41L
Connecteur de signal d'E/S de sécurité (pour CN8)	R88A-CNK81S

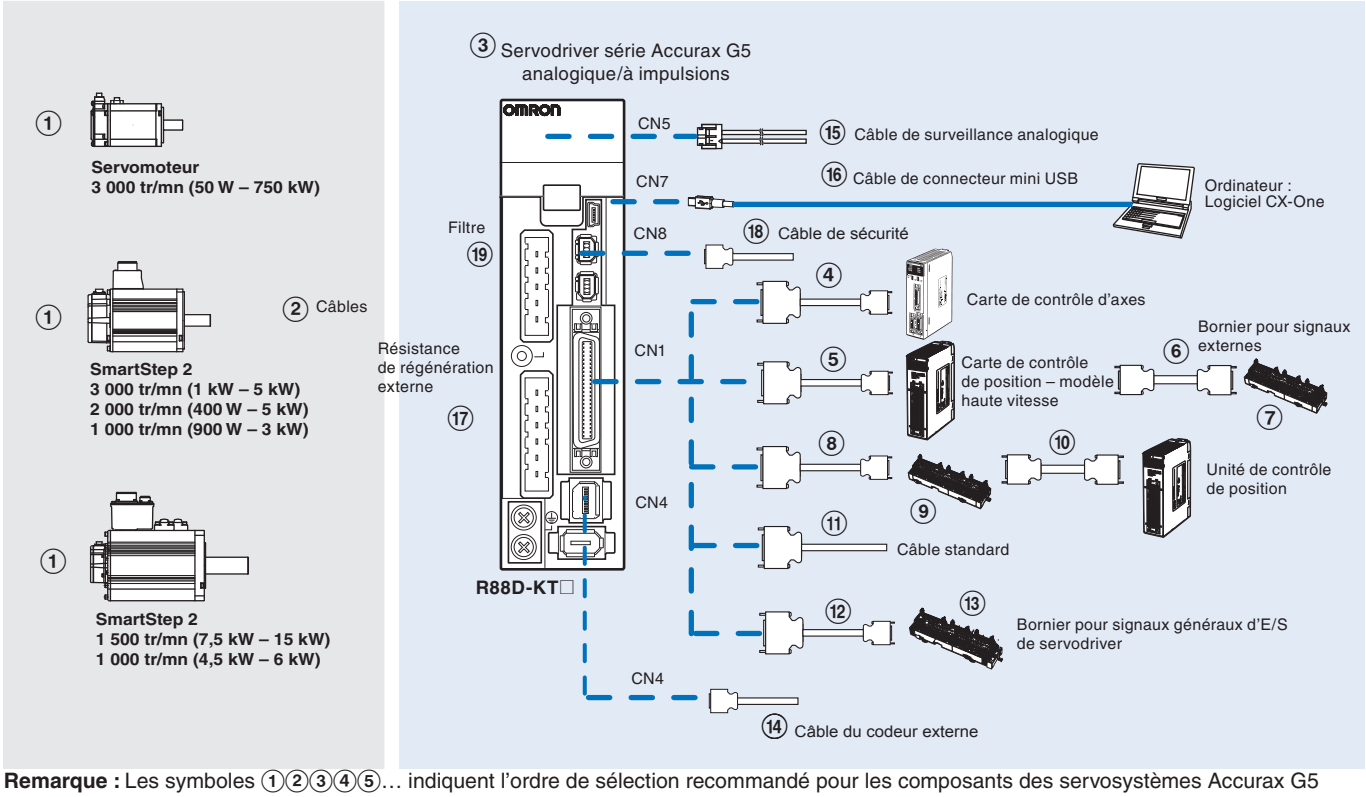
Logiciel PC

Caractéristiques	Modèle
Logiciel de configuration et de surveillance pour les servodrivers et variateurs. (CX-drive version 1.91 ou supérieure)	CX-Drive

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

Références de commande

Configuration de référence d'Accurax série G5 analogique / à impulsions



Remarque : Les symboles ①②③④⑤… indiquent l'ordre de sélection recommandé pour les composants des servosystèmes Accurax G5

Servomoteurs, câbles d'alimentation et de codeur

Remarque : ①② Consultez le chapitre sur les servomoteurs Accurax G5 pour la sélection du servomoteur, des câbles moteur et des connecteurs

Servodrivers

Symbole	Caractéristiques		Modèle de servodriver[1]	① Servomoteurs rotatifs Accurax série G5 compatibles
③	230 Vc.a. monophasé	100 W	R88D-KT01H	R88M-K05030(H/T)-□
				R88M-K10030(H/T)-□
		200 W	R88D-KT02H	R88M-K20030(H/T)-□
		400 W	R88D-KT04H	R88M-K40030(H/T)-□
		750 W	R88D-KT08H	R88M-K75030(H/T)-□
		1,0 kW	R88D-KT10H	R88M-K1K020(H/T)-□
		1,5 kW	R88D-KT15H	R88M-K1K030(H/T)-□
				R88M-K1K530(H/T)-□
				R88M-K1K520(H/T)-□
				R88M-K90010(H/T)-□
	Triphasé 400 Vc.a.	600 W	R88D-KT06F	R88M-K40020(F/C)-□
				R88M-K60020(F/C)-□
		1,0 kW	R88D-KT10F	R88M-K75030(F/C)-□
				R88M-K1K020(F/C)-□
		1,5 kW	R88D-KT15F	R88M-K1K030(F/C)-□
				R88M-K1K530(F/C)-□
				R88M-K1K520(F/C)-□
				R88M-K90010(F/C)-□
		2,0 kW	R88D-KT20F	R88M-K2K030(F/C)-□
				R88M-K2K020(F/C)-□
		3,0 kW	R88D-KT30F	R88M-K3K030(F/C)-□
				R88M-K3K020(F/C)-□
				R88M-K2K010(F/C)-□
		5,0 kW	R88D-KT50F	R88M-K4K030(F/C)-□
				R88M-K5K030(F/C)-□
				R88M-K4K020(F/C)-□
				R88M-K5K020(F/C)-□
				R88M-K4K510C-□
				R88M-K3K010(F/C)-□
		75 kW	R88D-KT75F	R88M-K6K010C-□
				R88M-K7K515C-□
		15 kW	R88D-KT150F	R88M-K11K015C-□
				R88M-K15K015C-□

1. La programmation du variateur – fonctionnalité du positionneur intégré – est disponible sur les modèles Accurax G5 analogiques / impulsions avec micrologiciel 1.10 ou ultérieur.

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

Câbles de contrôle (pour CN1)

Symbole	Description	Connecter à		Modèle
④	Câble de contrôle (1 axe)	Cartes de contrôle d'axes CS1W-MC221 CS1W-MC421	1 m	R88A-CPG001M1
			2 m	R88A-CPG002M1
			3 m	R88A-CPG003M1
			5 m	R88A-CPG005M1
	Câble de contrôle (2 axes)	Cartes de contrôle d'axes CS1W-MC221 CS1W-MC421	1 m	R88A-CPG001M2
			2 m	R88A-CPG002M2
			3 m	R88A-CPG003M2
			5 m	R88A-CPG005M2
⑤	Câble de contrôle (sortie Driver de ligne pour 1 axe)	Cartes de contrôle de position (modèle haute vitesse) CJ1W-NC234 CJ1W-NC434	1 m	XW2Z-100J-G9
			5 m	XW2Z-500J-G9
			10 m	XW2Z-10MJ-G9
	Câble de contrôle (sortie de collecteur ouvert pour 1 axe)	Cartes de contrôle de position (modèle haute vitesse) CJ1W-NC214 CJ1W-NC414	1 m	XW2Z-100J-G13
			3 m	XW2Z-300J-G13
	Câble de contrôle (sortie Driver de ligne pour 2 axes)	Cartes de contrôle de position (modèle haute vitesse) CJ1W-NC234 CJ1W-NC434	1 m	XW2Z-100J-G1
			5 m	XW2Z-500J-G1
			10 m	XW2Z-10MJ-G1
	Câble de contrôle (sortie de collecteur ouvert pour 2 axes)	Cartes de contrôle de position (modèle haute vitesse) CJ1W-NC214 CJ1W-NC414	1 m	XW2Z-100J-G5
			3 m	XW2Z-300J-G5
⑥	Câble bornier pour signaux externes (pour commun des entrées, entrées de fonctionnement avant / arrière interdites, entrée d'arrêt d'urgence, entrée de proximité d'origine et entrée d'interruption)	Cartes de contrôle de position (modèle haute vitesse) CJ1W-NC234 CJ1W-NC434 CJ1W-NC214 CJ1W-NC414	0,5 m	XW2Z-C50X
			1 m	XW2Z-100X
			2 m	XW2Z-200X
			3 m	XW2Z-300X
			5 m	XW2Z-500X
			10 m	XW2Z-010X
⑦	Bornier pour signaux externes (vis M3, bornes à broches)		–	XW2B-20G4
	Bornier pour signaux extérieurs (vis M3.5, bornes arrondies / à fourche)		–	XW2B-20G5
	Bornier pour signaux extérieurs (vis M3, bornes arrondies / à fourche)		–	XW2D-20G6
⑧	Câble de l'unité de relais de servo au servodriver	CS1W-NC1□3, CJ1W-NC1□3, C200HW-NC113, CS1W-NC2□3/4□3, CJ1W-NC2□3/4□3, C200HW-NC213/413, CQM1H-PLB21 ou CQM1-CPU43	1 m	XW2Z-100J-B25
			2 m	XW2Z-200J-B25
		CJ1M-CPU21/22/23	1 m	XW2Z-100J-B31
			2 m	XW2Z-200J-B31
⑨	Bornier pour servo	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 ou CQM1-CPU43	–	XW2B-20J6-3B (1 axe)
		CJ1M-CPU21/22/23	–	XW2B-20J6-8A (1 axe) XW2B-40J6-9A (2 axes)
⑩	Câble de connexion de la carte de contrôle de position	CQM1H-PLB21	0,5 m	XW2Z-050J-A3
			1 m	XW2Z-100J-A3
		CS1W-NC113 ou C200HW-NC113	0,5 m	XW2Z-050J-A6
			1 m	XW2Z-100J-A6
		CS1W-NC213/413 ou 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-CPU21/22/23	0,5 m	XW2Z-050J-A33
			1 m	XW2Z-100J-A33
⑪	Câble standard	Pour les contrôleurs standard	1 m	R88A-CPG001S
			2 m	R88A-CPG002S
⑫	Câble bornier	Pour les contrôleurs standard	1 m	XW2Z-100J-B24
			2 m	XW2Z-200J-B24
⑬	Bornier (vis M3 et pour bornes à broches)		–	XW2B-50G4
	Bornier (vis M3,5 et pour bornes arrondies / à fourche)		–	XW2B-50G5
	Bornier (vis M3 et pour bornes arrondies / à fourche)		–	XW2D-50G6

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

Câble du codeur externe (CN4)

Symbole	Nom		Modèle
⑭	Câble du codeur externe	5 m	R88A-CRKM005SR-E
		10 m	R88A-CRKM010SR-E
		20 m	R88A-CRKM020SR-E

Surveillance analogique (pour CN5)

Symbole	Nom		Modèle
⑮	Câble de surveillance analogique	1 m	R88A-CMK001S

Câble USB pour ordinateur PC (pour CN7)

Symbole	Nom		Modèle
⑯	Câble pour connecteur mini USB	2 m	AX-CUSBM002-E

Résistance de régénération externe

Symbole	Modèle d'unité de résistance régénérative	Caractéristiques
⑰	R88A-RR08050S	50 Ω, 80 W
	R88A-RR080100S	100 Ω, 80 W
	R88A-RR22047S	47 Ω, 220 W
	R88A-RR50020S	20 Ω, 500 W

Câble pour les fonctions de sécurité (pour CN8)

Symbole	Description	Modèle
⑱	Connecteur de sécurité avec câble de 3 m (avec câbles non serrés à une extrémité)	R88A-CSK003S-E

Filtres

Symbole	Servodriver applicable	Modèle de filtre	Courant nominal	Courant de fuite	Courant nominale
⑲	R88D-KT01H, R88D-KT02H	R88A-FIK102-RE	2,4 A	3,5 mA	250 Vc.a. monophasé
	R88D-KT04H	R88A-FIK104-RE	4,1 A	3,5 mA	
	R88D-KT08H	R88A-FIK107-RE	6,6 A	3,5 mA	
	R88D-KT10H, R88D-KT15H	R88A-FIK114-RE	14,2 A	3,5 mA	
	R88D-KT06F, R88D-KT10F, R88D-KT15F	R88A-FIK304-RE	4 A	0,3 mA / 32 mA[1]	400 Vc.a. triphasé
	R88D-KT20F	R88A-FIK306-RE	6 A	0,3 mA / 32 mA[1]	
	R88D-KT30F, R88D-KT50F	R88A-FIK312-RE	12,1 A	0,3 mA / 32 mA[1]	
	R88D-KT75F	R88A-FIK330-RE	–	–	
	R88D-KT150F	R88A-FIK350-RE	–	–	

1. Pic de courant de fuite temporaire pour le filtre lors de la mise en / hors fonction.

Connecteurs

Caractéristiques	Modèle
Kit connecteurs d'E/S 50 broches (pour CN1)	R88A-CNU11C
Connecteur codeur externe (pour CN4)	R88A-CNK41L
Connecteur de signal d'E/S de sécurité (pour CN8)	R88A-CNK81S

Logiciel PC

Caractéristiques	Modèle
Logiciel de configuration et de surveillance pour les servodrivers et variateurs. (CX-drive version 2.10 ou supérieure)	CX-Drive

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

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

Cat. No. I101E-FR-02

Les produits étant sans cesse améliorés, ces caractéristiques peuvent être modifiées sans préavis.

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

R88D-KN□□□-ECT-L, R88D-KT□□□-L

Variateur linéaire Accurax G5

Servodrivers de taille compacte pour un contrôle d'axes précis. EtherCAT et sécurité intégrée.

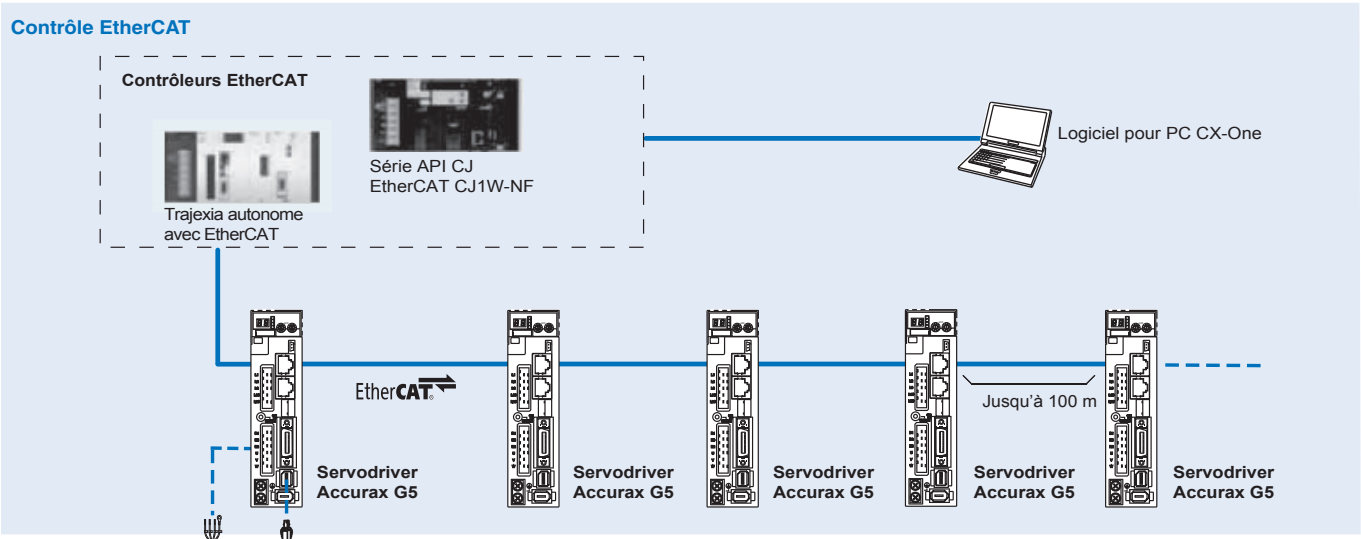
- Types de moteur sans noyau ou avec noyau en fer
- Modèles de servodrivers EtherCAT et analogiques / impulsions
- Sécurité conforme au niveau de performance PI-d d'ISO13849-1
- Fréquence de réponse des boucles d'asservissement élevée de 2 kHz
- Options de type encodeur SinCos et driver de ligne A/B
- Réglage automatique en temps réel
- Algorithmes de réglage avancés (fonction anti-vibration, commande prédictive de couple, observateur de perturbations)

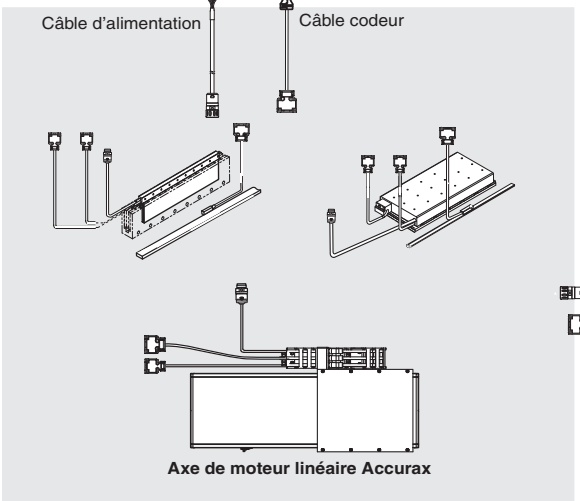
Puissances

- Moteurs à noyau en fer – 48 à 760 N (force pic 2 000 N)
- Moteurs sans noyau en fer – 26,5 à 348 N (force pic 2 100 N)

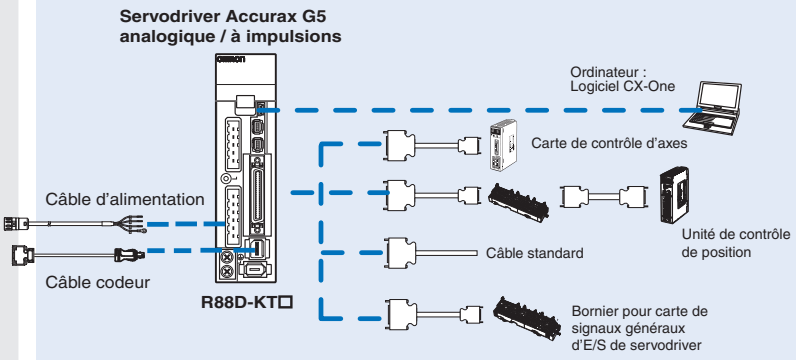
Configuration du système

Contrôle EtherCAT



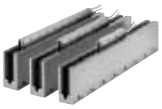


Commande analogique / à impulsions ouverte



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

Combinaison servomoteur / servodriver

Servomoteur linéaire					Variateur linéaire Accurax G5			
Type	Force nominale	Force pic	Modèle		230 V (EtherCAT)	400 V (EtherCAT)	200 V (Analogique / impulsions)	400 V (Analogique / impulsions)
Bobine de moteur linéaire								
R88L-EC-FW-□ Moteurs à noyau en fer 230 V / 400 V	48 N	105 N	Bobine sans connecteurs	R88L-EC-FW-0303-ANPC	R88D-KN02H-ECT-L	R88D-KN06F-ECT-L	R88D-KT02H-L	R88D-KT06F-L
	96 N	210 N		R88L-EC-FW-0306-ANPC	R88D-KN04H-ECT-L	R88D-KN10F-ECT-L	R88D-KT04H-L	R88D-KT10F-L
	160 N	400 N		R88L-EC-FW-0606-ANPC	R88D-KN08H-ECT-L	R88D-KN15F-ECT-L	R88D-KT08H-L	R88D-KT15F-L
	240 N	600 N		R88L-EC-FW-0609-ANPC	R88D-KN10H-ECT-L	R88D-KN20F-ECT-L	R88D-KT10H-L	R88D-KT20F-L
	320 N	800 N		R88L-EC-FW-0612-ANPC	R88D-KN15H-ECT-L	R88D-KN30F-ECT-L	R88D-KT15H-L	R88D-KT30F-L
	608 N	1 600 N		R88L-EC-FW-1112-ANPC	R88D-KN15H-ECT-L	R88D-KN30F-ECT-L	R88D-KT15H-L	R88D-KT30F-L
	760 N	2 000 N		R88L-EC-FW-1115-ANPC	R88D-KN15H-ECT-L	R88D-KN30F-ECT-L	R88D-KT15H-L	R88D-KT30F-L
	48 N	105 N	Bobine avec connecteurs	R88L-EC-FW-0303-APLC	R88D-KN02H-ECT-L	R88D-KN06F-ECT-L	R88D-KT02H-L	R88D-KT06F-L
	96 N	210 N		R88L-EC-FW-0306-APLC	R88D-KN04H-ECT-L	R88D-KN10F-ECT-L	R88D-KT04H-L	R88D-KT10F-L
	160 N	400 N		R88L-EC-FW-0606-APLC	R88D-KN08H-ECT-L	R88D-KN15F-ECT-L	R88D-KT08H-L	R88D-KT15F-L
	240 N	600 N		R88L-EC-FW-0609-APLC	R88D-KN10H-ECT-L	R88D-KN20F-ECT-L	R88D-KT10H-L	R88D-KT20F-L
	320 N	800 N		R88L-EC-FW-0612-APLC	R88D-KN15H-ECT-L	R88D-KN30F-ECT-L	R88D-KT15H-L	R88D-KT30F-L
	608 N	1 600 N		R88L-EC-FW-1112-APLC	R88D-KN15H-ECT-L	R88D-KN30F-ECT-L	R88D-KT15H-L	R88D-KT30F-L
	760 N	2 000 N		R88L-EC-FW-1115-APLC	R88D-KN15H-ECT-L	R88D-KN30F-ECT-L	R88D-KT15H-L	R88D-KT30F-L
R88L-EC-GW-□ Moteurs sans noyau en fer  200 V	26,5 N	100 N	Bobine sans connecteurs	R88L-EC-GW-0303-ANPS	R88D-KN02H-ECT-L	–	R88D-KT02H-L	–
	53 N	200 N		R88L-EC-GW-0306-ANPS	R88D-KN08H-ECT-L	–	R88D-KT08H-L	–
	80 N	300 N		R88L-EC-GW-0309-ANPS	R88D-KN10H-ECT-L	–	R88D-KT10H-L	–
	58 N	240 N		R88L-EC-GW-0503-ANPS	R88D-KN02H-ECT-L	–	R88D-KT02H-L	–
	117 N	480 N		R88L-EC-GW-0506-ANPS	R88D-KN04H-ECT-L	–	R88D-KT04H-L	–
	175 N	720 N		R88L-EC-GW-0509-ANPS	R88D-KN08H-ECT-L	–	R88D-KT08H-L	–
	117 N	700 N		R88L-EC-GW-0703-ANPS	R88D-KN04H-ECT-L	–	R88D-KT04H-L	–
	232 N	1 400 N		R88L-EC-GW-0706-ANPS	R88D-KN08H-ECT-L	–	R88D-KT08H-L	–
	348 N	2 100 N		R88L-EC-GW-0709-ANPS	R88D-KN10H-ECT-L	–	R88D-KT10H-L	–
	26,5 N	100 N	Bobine avec connecteurs	R88L-EC-GW-0303-APLS	R88D-KN02H-ECT-L	–	R88D-KT02H-L	–
	53 N	200 N		R88L-EC-GW-0306-APLS	R88D-KN08H-ECT-L	–	R88D-KT08H-L	–
	80 N	300 N		R88L-EC-GW-0309-APLS	R88D-KN10H-ECT-L	–	R88D-KT10H-L	–
	58 N	240 N		R88L-EC-GW-0503-APLS	R88D-KN02H-ECT-L	–	R88D-KT02H-L	–
	117 N	480 N		R88L-EC-GW-0506-APLS	R88D-KN04H-ECT-L	–	R88D-KT04H-L	–
	175 N	720 N		R88L-EC-GW-0509-APLS	R88D-KN08H-ECT-L	–	R88D-KT08H-L	–
	117 N	700 N		R88L-EC-GW-0703-APLS	R88D-KN04H-ECT-L	–	R88D-KT04H-L	–
	232 N	1 400 N		R88L-EC-GW-0706-APLS	R88D-KN08H-ECT-L	–	R88D-KT08H-L	–
	348 N	2 100 N		R88L-EC-GW-0709-APLS	R88D-KN10H-ECT-L	–	R88D-KT10H-L	–
Axe de moteur linéaire Accurax								
R88L-EA-AF-□ Axes de moteurs linéaires	48 N	105 N	R88L-EA-AF-0303-□		R88D-KN02H-ECT-L	R88D-KN10F-ECT-L	R88D-KT02H-L	R88D-KT10F-L
	96 N	210 N	R88L-EA-AF-0306-□		R88D-KN04H-ECT-L	R88D-KN10F-ECT-L	R88D-KT04H-L	R88D-KT10F-L
	160 N	400 N	R88L-EA-AF-0606-□		R88D-KN08H-ECT-L	R88D-KN15F-ECT-L	R88D-KT08H-L	R88D-KT15F-L
	240 N	600 N	R88L-EA-AF-0609-□		R88D-KN10H-ECT-L	R88D-KN20F-ECT-L	R88D-KT10H-L	R88D-KT20F-L
	320 N	800 N	R88L-EA-AF-0612-□		R88D-KN15H-ECT-L	R88D-KN30F-ECT-L	R88D-KT15H-L	R88D-KT30F-L
	608 N	1 600 N	R88L-EA-AF-1112-□		R88D-KN15H-ECT-L	R88D-KN30F-ECT-L	R88D-KT15H-L	R88D-KT30F-L
	760 N	2 000 N	R88L-EA-AF-1115-□		R88D-KN15H-ECT-L	R88D-KN30F-ECT-L	R88D-KT15H-L	R88D-KT30F-L

Remarque : La combinaison servodriver – moteur a été effectuée en supposant le courant de fréquence MID inférieur. Un fonctionnement plus silencieux peut être obtenu en sélectionnant la fréquence MID supérieure ainsi que la taille de servodriver supérieure.

Légende des références

Servodriver

R88D-KN01H-ECT-L

- Servodriver Accurax série G5
- Type de driver
  - T : Type analogique / à impulsions
  - N : Type de réseau
- Capacité et tension

Tension	Code	Sortie
230 V	01H	100 W
	02H	200 W
	04H	400 W
	08H	750 W
	10H	1 kW
	15H	1,5 kW
400 V	06F	600 W
	10F	1,0 kW
	15F	1,5 kW
	20F	2,0 kW
	30F	3,0 kW
	50F	5,0 kW
	75F	75 kW
	150F	15 kW

- Modèle
  - Vide : Type analogique / à impulsions
  - ECT : Communications EtherCAT
- Variateur linéaire

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

Caractéristiques des servodrivers

Monophasé, 230 V

Type de servodriver linéaire R88D-K□			02H□□□-L		04H□□□-L		08H□□□-L		10H□□□-L		15H□□□-L	
Servomoteur linéaire applicable		R88L-EC-	FW-0303		FW-0306		FW-0606		FW-0609		FW-0612	
			GW-0303		GW-0506		GW-0306		GW-0309		FW-1112	
			–		GW-0703		GW-0509		GW-0709		–	
			–		–		GW-0706		–		–	
Caractéristiques de base	Puissance	W	200		400		750		1 000		1 500	
	Fréquence MID	KHz	6	12	6	12	6	12	6	12	6	12
	Courant de sortie continu	Arms	–	1,60	2,6	1,5	4	2,4	5,6	4,1	9,4	5,7
	Courant de sortie maxi.	Arms	–	4,89	7,8	4,5	12	7,2	16,8	12,3	28,5	17
	Disjoncteur modulaire	Circuit principal	Monophasé / triphasé, 200 à 240 Vc.a. +10 à –15 % (50 / 60 Hz)									
	Disjoncteur modulaire	Circuit de contrôle	Monophasé, 200 à 240 Vc.a., + 10 à –15 % (50 / 60 Hz)									
	Méthode de contrôle		Entraîné par IGBT, méthode MLI à modulation sinusoïdale									
	Retour		Codeur série (valeur incrémentale / absolue)									
	Conditions	Température de fonctionnement / stockage	0 à +55 °C / –20 à 65 °C									
		Humidité de fonctionnement / stockage	90 % ou moins (sans condensation)									
		Altitude	1 000 m ou moins au-dessus du niveau de la mer									
		Résistance aux vibrations / chocs (max.)	5,88 m/s^2 10 à 60 Hz (le fonctionnement continu au point de résonance n'est pas autorisé) / 19,6 m/s^2									
	Configuration		Monté sur base									
	Poids approximatif	kg	0,8		1,1		1,6		1,8			

Triphasé 400 V

Type de servodriver		R88D-K□	06F□□□-L		10F□□□-L		15F□□□-L		20F□□□-L		30F□□□-L		50F□□□-L	
Servomoteur linéaire applicable		R88L-EC-	FW-0303		FW-0303		FW-0606		FW-0609		FW-0612		FW-1115	
			–		FW-0306		–		–		FW-1112		–	
Caractéristiques de base	Puissance	kW	0,6		1		1,5		2		3		5	
	Fréquence MID	KHz	6	12	6	12	6	12	6	12	6	12	6	12
	Courant de sortie continu	Arms	1,5	1,5	2,8	1,5	4,7	2,8	5,9	4,7	9,2	5,9	16,5	9,2
	Courant de sortie maxi.	Arms	6,4	4,5	8,4	4,5	14,1	8,4	17,7	14,1	27,6	17,7	49,5	27,6
	Disjoncteur modulaire	Circuit principal	Triphasé, 380 à 480 Vc.a. + 10 à –15 % (50 / 60Hz)											
	Disjoncteur modulaire	Circuit de contrôle	24 Vc.c. ±15 %											
	Méthode de contrôle		Entraîné par IGBT, méthode MLI à modulation sinusoïdale											
	Retour	Codeur série	Codeur incrémentiel ou absolu											
	Conditions	Température de fonctionnement / stockage	0 à +55 °C / –20 à +65 °C											
		Humidité de fonctionnement / stockage	90 % ou moins (sans condensation)											
		Altitude	1 000 m ou moins au-dessus du niveau de la mer											
		Résistance aux vibrations / chocs	5,88 m/s^2 10 à 60 Hz (Un fonctionnement continu au point de résonance n'est pas autorisé) / 19,6 m/s^2											
	Configuration		Monté sur base											
	Poids approximatif	Kg	1,9						2,7		4,7			

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

Caractéristiques générales (pour servodrivers EtherCAT)

Performances		Caractéristiques de fréquence	2 kHz
Interface EtherCAT	Entrée commande		Commandes EtherCAT (pour séquence, mouvement, paramétrage / référence des données, surveillance, réglage et autres commandes).
	Profil de variateur CiA402		Mode Position synchrone cyclique Mode Vitesse synchrone cyclique Mode Couple synchrone cyclique Fonction de sonde tactile Fonction de limitation de couple Mode de retour à l'origine
Signal d'E/S	Signal d'entrée de séquence		– Entrée multifonction x 8 par paramétrage (interdiction de progression / d'inversion, arrêt d'urgence, verrou externe, proximité d'origine, limite de couple de progression / d'inversion, entrées de surveillance générale).
	Signal de sortie de séquence		1 x sortie d'erreur de servodriver 2 x sorties multifonction par réglage des paramètres (servo prêt, relâchement de frein, détection de limite de vitesse, détection de limite de force, détection de vitesse nulle, sortie avertissement, positionnement terminé, erreur remise à zéro attribuée, sortie programmable, détection de vitesse, état de commande de position, état de commande de vitesse)
Fonctions intégrées	USB MECHATROLINK	Interface	Ordinateur PC / Connecteur mini-USB
		Norme de communication	Conforme à la norme USB 2.0
		Fonction	Valeur de paramètre, surveillance et réglage de statut
	EtherCAT MECHATROLINK	Protocole de communications	IEC 61158 Type 12, IEC 61800-7
		Couche physique	100BASE-TX (IEEE802.3)
		Connecteurs	RJ45 x 2 ECAT IN : Entrée EtherCAT x 1 ECAT OUT : Sortie EtherCAT x 1
		Support de communication	Catégorie 5 ou supérieure (un câble avec double adhésif en aluminium et blindage tressé est recommandé)
		Distance de communication	Distance entre les nœuds : 100 m max.
		Voyants LED	RUN x 1 ERR x 1 L/A IN (Lien / Activité IN) x 1 L/A OUT (Lien / activité OUT) x 1
	Autoréglage		Configuration automatique des paramètres moteur Un paramètre de configuration de rigidité. Détection d'inertie.
	Frein dynamique (DB)		Intégré. Fonctionne pendant la coupure de l'alimentation principale, alarme servo, servo OFF ou dépassement de course.
	Traitement régénératif		Résistance interne incluse dans les modèles de 600 W à 5 kW. 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
	Fonctions de protection		Courant excessif, surtension, sous-tension, surrégime, surcharge, erreur codeur, surchauffe…
	Fonctions de surveillance analogique pour la supervision		Surveillance analogique de régime de moteur, référence de vitesse, référence de couple, erreur de suivi de commande, entrée analogique… Les signaux de surveillance à émettre et leur échelle peuvent être spécifiés par des paramètres. Nombre de canaux : 2 (tension de sortie : ±10 Vc.c.)
	Panneau de commande	Fonctions d'affichage	L'affichage LED à 2 chiffres et 7 segments indique l'état du variateur, les codes d'alarme, les paramètres…
		Interrupteurs	2 x commutateurs rotatifs pour réglage de l'adresse de nœud
	Témoin de CHARGE		S'allume lorsque le circuit d'alimentation principal est sous tension.
	Borne de sécurité	Fonctions	Fonction de coupure de couple de sécurité destinée à couper le courant du moteur et à l'arrêter. Signal de sortie pour fonction de surveillance de panne.
		Normes respectées	EN ISO13849-1:2008 (PL- d, niveau de performance d), IEC61800-5 -2:2007 (fonction STO, coupure de couple de sécurité), EN61508:2001 (niveau d'intégrité de sécurité 2, SIL2), EN954-1:1996 (CAT3).
	Retour de codeur		Codeur du driver de ligne A/B et SinCos vers conversion série disponible. Capteurs Hall et Température en option via convertisseur série.

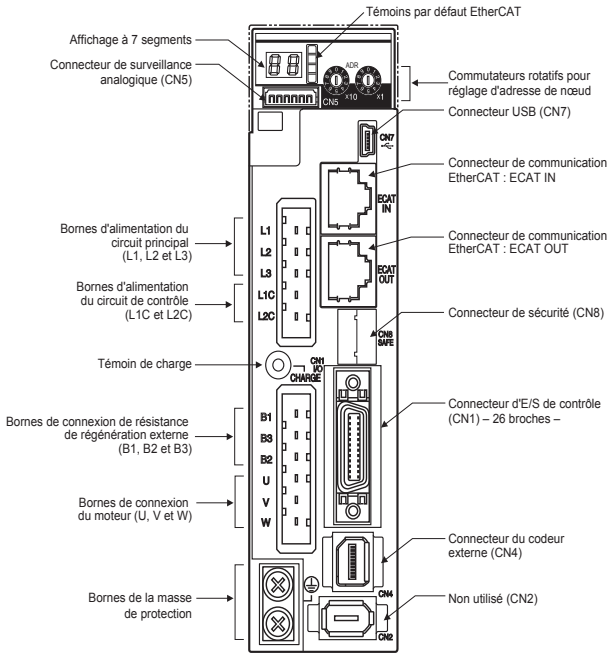
Caractéristiques générales (pour servodrivers analogiques / à impulsion)

Commutation du mode				6 modes sélectionnables par paramètre : (1) commande de position, (2) commande de vitesse, (3) commande de force, (4) commande de position / vitesse, (5) commande de position / force, (6) commande de vitesse / force.
Commande de vitesse / force	**Performances**		Caractéristiques de fréquence	2 kHz
			Bride vitesse nulle	La commande de vélocité prédéterminée peut être bridée à zéro par l'entrée de bride de vitesse nulle.
			Paramètres de temps du démarrage en douceur	0 à 1 s (réglages distincts pour accélération, décélération) Courbe S d'accélération / décélération également disponible.
	Signal d'entrée	Contrôle de la vitesse	Tension de référence de vitesse	10 Vc.c. à vitesse nominale : réglé lors de la livraison (l'échelle et la polarité peuvent être réglés lors du paramétrage)
			Limite de force	10 Vc.c. à la force nominale (la force peut être séparément limitée positivement ou négativement).
			Commande de vitesse prédéterminée	La vitesse prédéterminée peut être sélectionnée parmi 6 réglages internes par des entrées numériques.
		Commande de force	Tension de référence de force	3 Vc.c. à force nominale : réglé lors de la livraison (l'échelle et la polarité peuvent être réglés lors du paramétrage).
			Limite de vitesse	La limite de vitesse peut être paramétrée.
Carte de contrôle	Signal d'entrée	Impulsions de commande	Type d'impulsions d'entrée	Signe + train d'impulsion, déplacement de phase 90° impulsion biphasée (phase A + phase B) ou train d'impulsion CCWLD / CWLD
			Fréquence d'impulsion d'entrée	4 Mpps max. (200 Kpps max. au collecteur ouvert).
			Mise à l'échelle d'impulsion de commande (Réducteur électronique)	Rapport de mise à l'échelle applicable : 1/1 000 – 1 000 Toute valeur de 1 – 2^{30} peut être sélectionnée pour le numérateur (résolution codeur) et le dénominateur (résolution d'impulsion de commande par révolution du moteur). La combinaison doit se situer dans la plage indiquée ci-dessus.
Signal d'E/S	Sortie de signal de position			Sortie Driver de ligne phase A, phase B, phase Z et sortie collecteur ouvert phase Z.
	Signal d'entrée de séquence			– Entrée multifonction x 10 par paramétrage (servo ON, commutations de mode de commande, interdiction de progression / d'inversion, commutation de filtre de vibrations, commutation de gain, commutation de réducteur électronique, réinitialisation de compteur d'erreurs en entrée, réinitialisation de l'alarme, sélection de vitesse interne, commutation de limite de force, vitesse nulle, arrêt d'urgence, commutation de rapport de masse, signale de commande vitesse / force).
	Signal de sortie de séquence			Il est possible de sortir six types de signaux, parmi les signaux suivants : relâchement du frein, servo prêt, alarme servo, positionnement terminé, détection de vitesse de rotation du moteur, détection de limite de force, détection de vitesse nulle, détection de coïncidence de vitesse, avertissement, statut de commande de position, détection de limite de vitesse, sortie d'alarme, statut de commande de vitesse, effacement d'alarme.

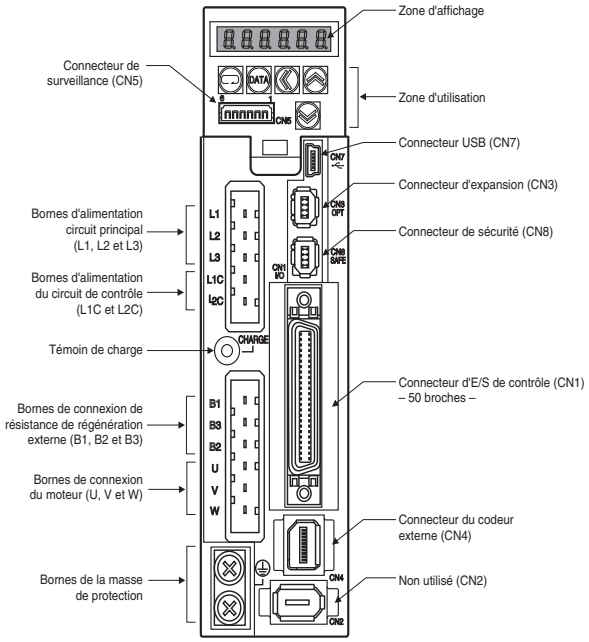
AUDIN - 8, avenue de la malle - 51370 Saint Brice Courcelles - Tel : 03.26.04.20.21 - Fax : 03.26.04.28.20 - Web : http: www.audin.fr - Email : info@audin.fr

Fonctions intégrées	USB Communications	Interface	Ordinateur PC / Connecteur mini-USB
		Norme de communication	Conforme à la norme USB 2.0
		Fonction	Valeur de paramètre, surveillance et réglage de statut
	Autoréglage		Configuration automatique des paramètres moteur Un paramètre de configuration de rigidité. Détection d'inertie.
	Frein dynamique (DB)		Intégré. Fonctionne pendant la coupure de l'alimentation principale, alarme servo, servo OFF ou dépassement de course.
	Traitement régénératif		Résistance interne incluse dans les modèles de 600 W à 5 kW. 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
	Contrôle par réducteur électronique (Numérateur / Dénominateur)		Jusqu'à 4 numérateurs de réducteur électronique en combinaison avec les entrées.
	Fonction de réglage de la vitesse interne		8 vitesses peuvent être définies en interne
	Fonctions de protection		Courant excessif, surtension, sous-tension, surrégime, surcharge, erreur codeur, surchauffe…
	Fonctions de surveillance analogique pour la supervision		Surveillance analogique de régime de moteur, référence de vitesse, référence de couple, erreur de suivi de commande, entrée analogique… Les signaux de surveillance à émettre et leur échelle peuvent être spécifiés par des paramètres. Nombre de canaux : 2 (tension de sortie : ±10 Vc.c.)
	Panneau de commande	Fonctions d'affichage	Un affichage LED à 6 chiffres et 7 segments indique l'état d'entraînement, les codes d'alarme, les paramètres…
		Touches du panneau de l'opérateur	Utilisée pour définir / surveiller les paramètres et les conditions d'entraînement (5 touches).
	Témoin de CHARGE		S'allume lorsque le circuit d'alimentation principal est sous tension.
	Borne de sécurité	Fonctions	Fonction de coupure de couple de sécurité destinée à couper le courant du moteur et à l'arrêter. Signal de sortie pour fonction de surveillance de panne.
		Normes respectées	EN ISO13849-1:2008 (PL- d, niveau de performance d), IEC61800-5 -2:2007 (fonction STO, coupure de couple de sécurité), EN61508:2001 (niveau d'intégrité de sécurité 2, SIL2), EN954-1:1996 (CAT3).
	Retour de codeur		Codeur du driver de ligne A/B et SinCos vers conversion série disponible. Capteurs Hall et Température en option via convertisseur série.
	Connecteur d'expansion		Bus série pour carte optionnelle

Noms des éléments du servodriver



Servodrivers EtherCAT



Servodrivers analogiques / à impulsions

Remarque : Les images ci-dessus illustrent uniquement les modèles de servodrivers 230 V. Les servodrivers 400 V possèdent des bornes d'entrée d'alimentation 24 Vc.c. pour le circuit de commande au lieu des bornes L1C et L2C.

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

Caractéristiques E/S

Bornes caractéristiques (tous drivers)

Symbole	Nom	Fonction
L1	Bornes d'entrée d'alimentation principale	Bornes d'entrée d'alimentation c.a. pour le circuit principal Remarque : pour les servodrivers monophasés, connectez l'entrée de l'alimentation à L1 et L3.
L2		
L3		
L1C	Borne d'entrée d'alimentation de contrôle	Bornes d'entrée d'alimentation c.a. pour le circuit de contrôle (uniquement pour servodrivers 200 V monophasés / triphasés).
L2C		
24 V		Bornes d'entrée d'alimentation c.c. pour le circuit de contrôle (uniquement pour servodrivers 400 V triphasés).
0 V		
B1	Bornes de connexion de résistance de régénération externe	Servodrivers 200 V sous 750 W : aucune résistance interne n'est connectée. Laissez B2 et B3 ouverts. Connectez une résistance de régénération externe entre B1 et B2. Servodrivers de 600 W à 5 kW : court-circuit en B2 et B3 pour résistance régénérative interne. Si la résistance régénérative interne ne suffit pas, connectez une résistance de régénération externe entre B1 et B2 et retirez le câble entre B2 et B3.
B2		
B3		
U	Bornes de connexion du servomoteur	Bornes pour les sorties vers le servomoteur
V		
W		

Signaux d'E/S (CN1) – Signaux d'entrée (pour servodrivers EtherCAT)

N° broche	Nom du signal	Fonction	
6	I-COM	Pôle ± pour alimentation c.c. externe. L'alimentation doit utiliser une tension de 12 V – 24 V (±5 %)	
5	E-STOP	Arrêt d'urgence	Le nom du signal indique le réglage en usine. La fonction peut être modifiée par paramétrage.
7	P-OT	Marche avant interdite	
8	N-OT	Marche inversée interdite	
9	DEC	Proximité d'origine	
10	EXT3	Entrée de verrou externe 3	
11	EXT2	Entrée de verrou externe 2	
12	EXT1	Entrée de verrou externe 1	
13	SI-MON0	Entrée de surveillance générale 0	
14	–	Bornes non utilisées Ne pas connecter.	
15	–		
17	–		
18	–		
19	–		
20	–		
21	–		
22	–		
23	–		
24	–		
–	PCL	Limite de force en progression	La fonction des signaux d'entrée alloués aux broches 5 et 7 à 13 peut être modifiée par ces options de paramétrage.
	NCL	Limite de force arrière	
	SI-MON1	Entrée de surveillance générale 1	
	SI-MON2	Entrée de surveillance générale 2	
Coque	FG	Masse de blindage. Connecté à la terre si le câble blindé du câble de signaux d'E/S est raccordé à la coque du connecteur.	
16	GND	Masse de signal. Isolée avec alimentation (I-COM) pour le signal de contrôle dans le servodriver.	

Signaux d'E/S (CN1) – signaux de sortie (pour servodrivers EtherCAT)

N° broche	Nom du signal	Fonction	
1	BRK-OFF+	Signal de relâchement de frein externe	
2	BRK-OFF		
25	S-RDY+	Servo prêt : ON lorsqu'il n'y a pas d'alarme servo et que le circuit d'alimentation de contrôle / principal est ON	
26	/S-RDY–		
3	ALM+	Alarme Servo : passe OFF en cas de détection d'erreur	
4	ALM–		
–	INP1	Sortie de positionnement terminé 1	La fonction des signaux de sortie alloués aux broches 1, 2, 25 et 26 peut être modifiée par ces options de paramétrage.
	TGON	Détection de vitesse du moteur	
	F_LIMIT	Détection de limite de force	
	ZSP	Vitesse zéro	
	VCMP	Sortie de conformité de vitesse	
	WARN1	Avertissement 1	
	WARN2	Avertissement 2	
	PCMD	Statut de commande de position	
	INP2	Sortie de positionnement terminé 2	
	VLIMIT	Détection de limite de vitesse	
	ALM-ATB	Erreur remise à zéro attribuée	
	VCMD	Statut de commande de vitesse	
	R-OUT1	Sortie distante 1	
	R-OUT2	Sortie distante 1	

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

Signaux d'E/S (CN1) – Signaux d'entrée (pour servodrivers analogiques / à impulsions)

N° broche	Commutation du mode	Nom du signal	Fonction	
1	Position	+24 VCW	Entrée d'impulsion de référence pour driver en ligne et collecteur ouvert en fonction du paramétrage. Mode d'entrée : Signe +train d'impulsions Impulsion d'inversion / de progression (impulsion CCW / CW) Impulsion biphasée (différentiel de phase 90°)	
3		+Sens horaire		
4		–CW		
2		+24 VCCW		
5		+Sens antihoraire		
6		–CCW		
44		+CWLD	Entrée d'impulsion de référence pour driver en ligne uniquement. Mode d'entrée : Impulsion d'inversion / de progression (impulsion CCW / CW)	
45		–CWLD		
46		+CCWLD		
47		–CCWLD		
14	Vitesse	REF	Entrée de la référence de vitesse : ±10 V / vitesse nominale du moteur (le gain d'entrée peut être modifié à l'aide d'un paramètre).	
	Force	FREF1	Entrée de référence de force : ±10 V / couple nominal du moteur (le gain d'entrée peut être modifié à l'aide d'un paramètre).	
		VLIM	Entrée limite de vitesse ±10 V / vitesse nominale du moteur (le gain d'entrée peut être modifié à l'aide d'un paramètre).	
15	–	AGND1	Masse de signal analogique	
16	Force	FREF2	Entrée de référence de force : ±10 V / couple nominal du moteur (le gain d'entrée peut être modifié à l'aide d'un paramètre).	
	Position / vitesse	PCL	Entrée de limite de force en progression : ±10 V / couple nominal du moteur (le gain d'entrée peut être modifié à l'aide d'un paramètre).	
18		NCL	Entrée de limite de force arrière : ±10 V / couple nominal du moteur (le gain d'entrée peut être modifié à l'aide d'un paramètre).	
17	–	AGND1	Masse de signal analogique	
7	Commun	+24 VIN	Entrée d'alimentation de contrôle pour signaux de séquence : les utilisateurs doivent fournir une alimentation +24 V obligatoire (12 à 24 V).	
29		RUN	Servo ON : cela met le servo ON.	
26	Position	DFSEL1	Commutation de filtre de vibrations 1	Active le filtre de vibrations conformément au paramétrage.
27	Commun	GSEL	Commutation de gain	Active la valeur de gain conformément au paramétrage.
28	Position /	GESEL1	Commutation de réducteur électronique 1	Commute le numérateur du rapport du réducteur électronique.
	Vitesse	VSEL3	Sélection de vitesse interne 3	Entrée de sélection du paramètre de vitesse désiré au cours d'une opération interne de vitesse. La sélection de vitesse combine cette entrée aux entrées VSEL1 et VSEL2.
30	Position	ECRST	Entrée de réinitialisation de compteur d'erreur.	Réinitialise le compteur d'erreur de position.
	Vitesse	VSEL2	Sélection de vitesse interne 2	Entrée de sélection du paramètre de vitesse désiré au cours d'une opération interne de vitesse. La sélection de vitesse combine cette entrée aux entrées VSEL1 et VSEL3.
31	Commun	RESET	Entrée de réinitialisation de l'alarme	Déverrouille le statut de l'alarme. Le compteur d'erreur est réinitialisé lorsque l'alarme l'est également.
32	Position / Vitesse / Force	TVSEL	Commutation de mode de contrôle	Position <—> vitesse Position <—> force Force <—> vitesse } Autorise la commutation du mode de contrôle
33	Position	IPG	Entrée d'interdiction d'impulsion. Entrée numérique d'interdiction de l'impulsion de référence de position.	
	Vitesse	VSEL1	Sélection de vitesse interne 1	Entrée de sélection du paramètre de vitesse désiré au cours d'une opération interne de vitesse. La sélection de vitesse combine cette entrée aux entrées VSEL2 et VSEL3.
8	Commun	NOT	Marche inversée interdite	Dépassement interdit : arrête le servomoteur quand la pièce mobile passe au-delà de la plage autorisée de déplacement.
9		POT	Marche avant interdite	
50		FG	Terre	
–	–	FLSEL	Interrupteur de position de force	La fonction des signaux d'entrée alloués aux broches 8, 9 et 26 à 33 peut être modifiée par ces options de paramétrage.
		DFSEL2	Commutation de filtre de vibrations 2	
		GESEL2	Commutation de réducteur électronique 2	
		VZERO	Vitesse zéro	
		VSIGN	Signal de commande de vitesse	
		FSIGN	Signal de commande de force	
		E-STOP	Arrêt d'urgence	
		MSEL	Commutation de rapport de masse	
		ZSP	Vitesse zéro	
20	–	Bornes non utilisées Ne pas connecter.		
40	–			
41	–			

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

Signaux d'E/S (CN1) – Signaux de sortie (pour servodrivers analogiques / à impulsion)

N° broche	Commutation du mode	Nom du signal	Fonction	
21	Position	+A	Codeur phase A+	Les signaux du codeur (ou les signaux d'échelle externe au cours d'une commande en boucle fermée complète) sont émis conformément au paramètre du numérateur de division du codeur. Il s'agit de la sortie driver en ligne (équivalent de R422). La fréquence maximale de sortie est de 4 Mbps. La phase Z est émise pour les signaux codeurs (ou les signaux d'échelle externe au cours de commande de fermeture complète). Il s'agit de la sortie driver en ligne (équivalent de R422).
22		–A	Codeur phase A–	
48		+B	Codeur phase B+	
49		–B	Codeur phase B–	
23		+Z	Codeur phase Z+	
24		–Z	Codeur phase Z–	
19		–Z	Sortie codeur phase Z	La phase Z est émise pour les signaux codeurs. Sortie collecteur ouvert.
25		ZCOM	Codeur phase Z commun	
11	Commun	BKIR	Sortie du signal de desserrage du frein	Signal de temporisation pour utilisation du frein électromagnétique sur un moteur.
10		BKIRCOM		
35		READY	Servo prêt : ON s'il n'y a pas d'alarme de servo lorsque l'alimentation de contrôle / circuit principal passe à ON.	
34		READYCOM		
37		/ALM	Alarme Servo : passe OFF en cas de détection d'erreur.	
36		ALMCOM		
39	Vitesse / force	TGON	Détection de vitesse de rotation du moteur. Cette sortie passe à ON lorsque la vitesse de rotation du moteur atteint la vitesse paramétrée.	
38		TGONCOM		
39	Position	INP1	Sortie de positionnement terminé 1 : passe à ON lorsque l'erreur de position est égale au paramètre déterminé.	
38		INP1COM		
40	Sortie de limitation de force	FLIM	Cette sortie passe à ON lorsque la force est limitée.	
41		FLIMCOM		
12	Signal de détection de vitesse nulle	ZSP	Cette sortie passe à ON lorsque la vitesse des mouvements u moteur correspond à la Détection de vitesse nulle (Pn435) ou est inférieure	
41		ZSPCOM		
–	–	INP2	Sortie de positionnement terminé 2	La fonction des signaux de sortie alloués aux broches 11, 10, 34 à 40 peut être modifiée par ces options de paramétrage.
		P-CMD	Statut de commande de position	
		WARN1	Avertissement 1	
		WARN2	Avertissement 2	
		ALM-ATB	Sortie d'alarme	
		V-CMD	Statut de commande de vitesse	
		V-LIMIT	Détection de limite de vitesse	
		V-CMP	Sortie de conformité de vitesse	

Connecteur du codeur externe (CN4) – (tous les servo-drivers)

N° broche	Nom du signal	Fonction
1	E5V	Sortie alimentation de l'échelle externe Utiliser à 5,2 V + / –5 % et à 250 mA ou moins.
2	E0V	Connecté à la masse de circuit de commande connectée au connecteur CN1.
3	PS	Signal du codeur (signal de transmission série)
4	/PS	
5	EXA	Entrée du driver de ligne du codeur (signaux A-B-Z)
6	/EXA	
7	EXB	
8	/EXB	
9	EXZ	
10	/EXZ	
Coque	FG	Masse de blindage

Connecteur de surveillance (CN5) – (tous les servo-drivers)

N° broche	Nom du signal	Fonction
1	AM1	Sortie surveillance analogique 1. Sortie du signal analogique de surveillance. Utilise les paramètres déterminés pour sélectionner la sortie à surveiller. Réglage par défaut : Vitesse de rotation du moteur 1 V / (500 tr/s).
2	AM2	Sortie surveillance analogique 2. Sortie du signal analogique de surveillance. Utilise les paramètres déterminés pour sélectionner la sortie à surveiller. Réglage par défaut : Vitesse de rotation du moteur 1 V / (33 % de force nominale).
3	GND	Masse pour surveillances analogiques 1,2.
4	–	Bornes non utilisées Ne pas connecter.
5	–	
6	–	

Connecteur de sécurité (CN8) – (tous les servo-drivers)

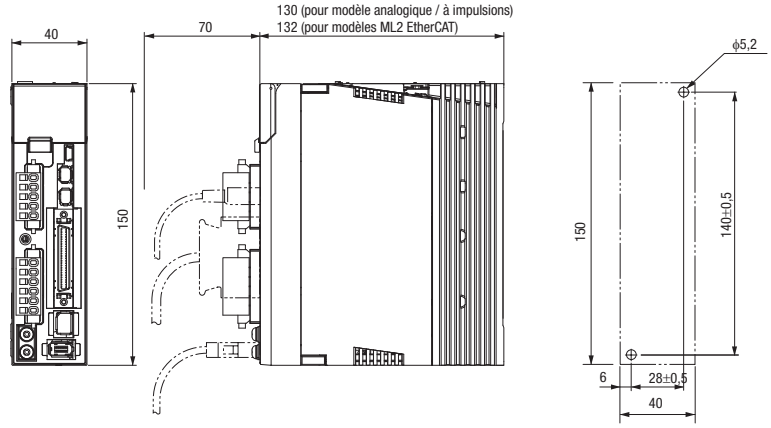
N° broche	Nom du signal	Fonction
1	–	Non utilisée. Ne pas connecter.
2	–	
3	SF1–	Entrée de sécurité 1 & 2. Cette entrée coupe les signaux d'entraînement du transistor de puissance dans le servodriver pour couper la sortie de courant vers le moteur.
4	SF1+	
5	SF2–	
6	SF2+	
7	EDM–	Un signal de surveillance est émis pour détecter une panne de la fonction de sécurité.
8	EDM+	
Coque	FG	Masse de châssis.

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

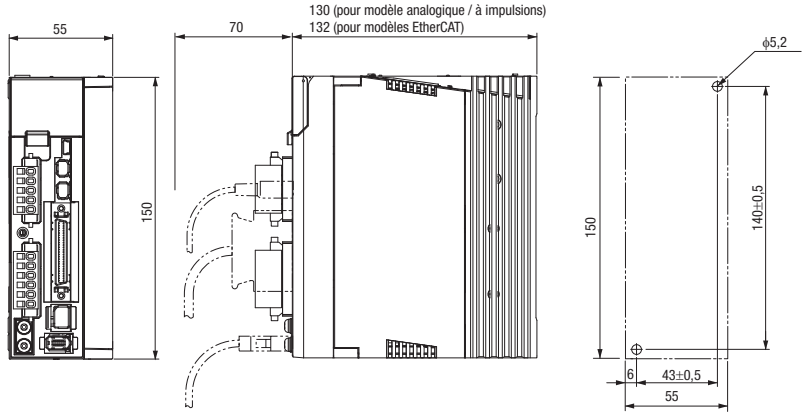
Dimensions

Servodrivers

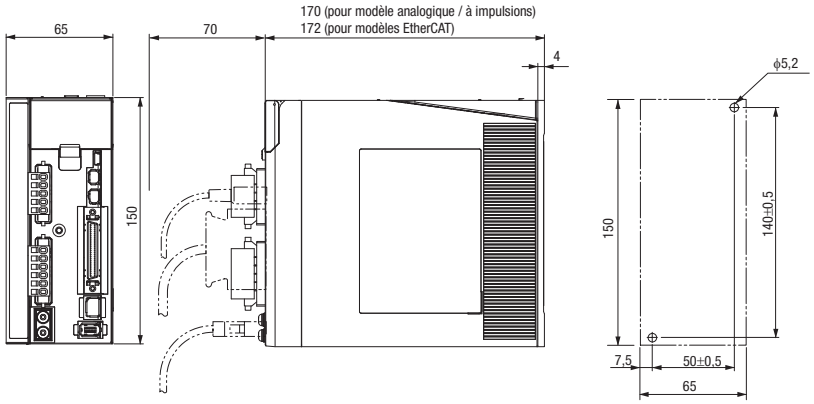
R88D-KT02H-L, R88D-KN02H-ECT-L (230 V, 200 W)



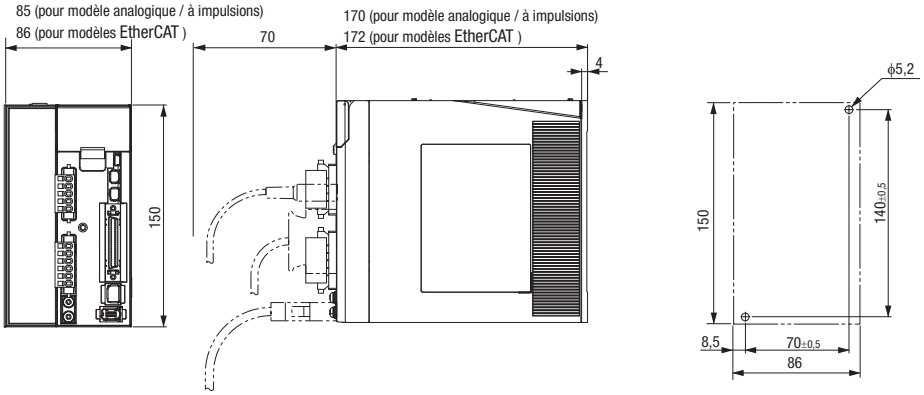
R88D-KT04H-L, R88D-KN04H-ECT-L (230 V, 400 W)



R88D-KT08H-L, R88D-KN08H-ECT-L (230 V, 800 W)

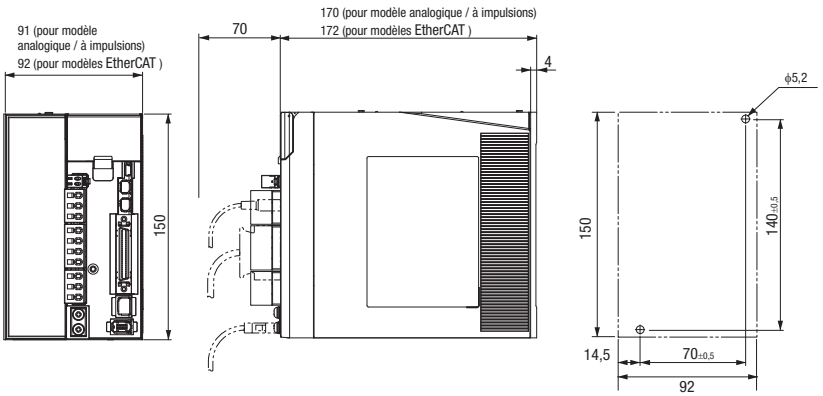


R88D-KT10/15H-L, R88D-KN10/15H-ECT-L (230 V, 1 à 1,5 kW)

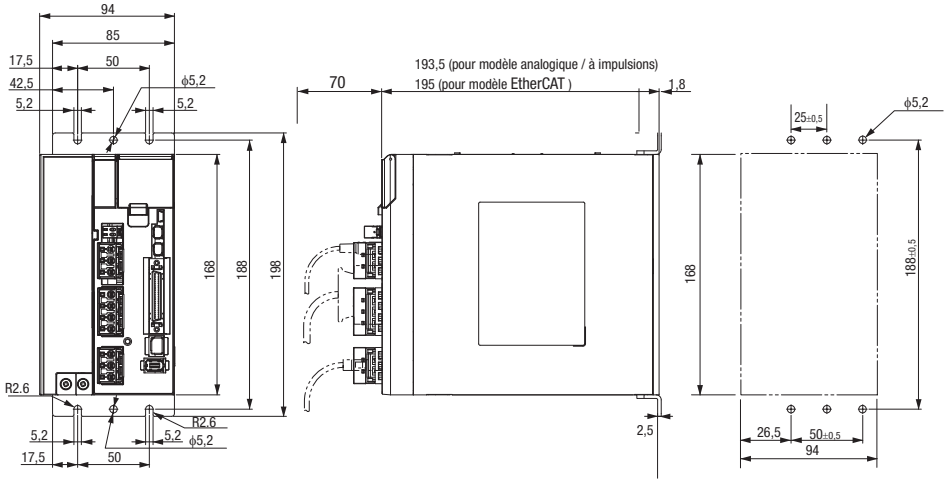


AUDIN - 8, avenue de la malle - 51370 Saint Brice Courcelles - Tel : 03.26.04.20.21 - Fax : 03.26.04.28.20 - Web : http: www.audin.fr - Email : info@audin.fr

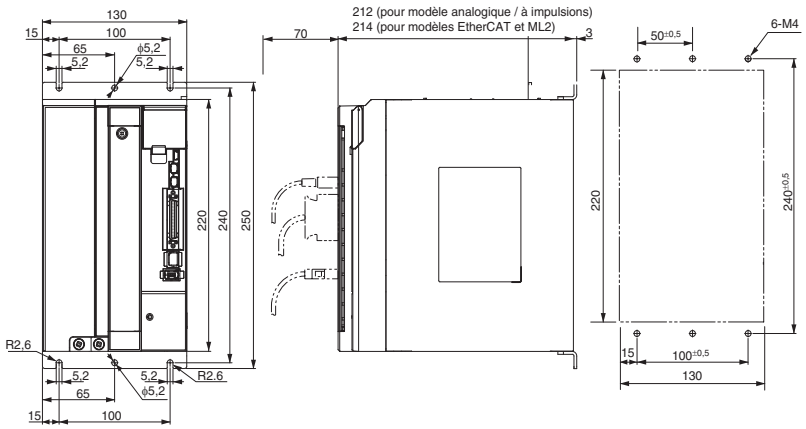
R88D-KT06/10/15F-L, R88D-KN06/10/15F-ECT-L (400 V, 600 W à 1,5 kW)



R88D-KT20F-L, R88D-KN20F-ECT-L (400 V, 2 kW)

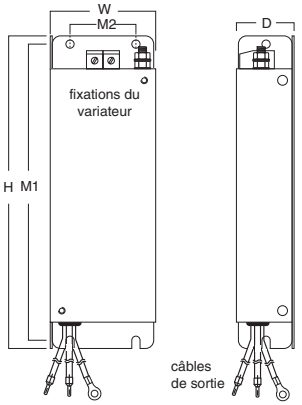


R88D-KT30/50F-L, R88D-KN30/50F-ECT-L (400 V, 3 – 5 kW)



Filtres

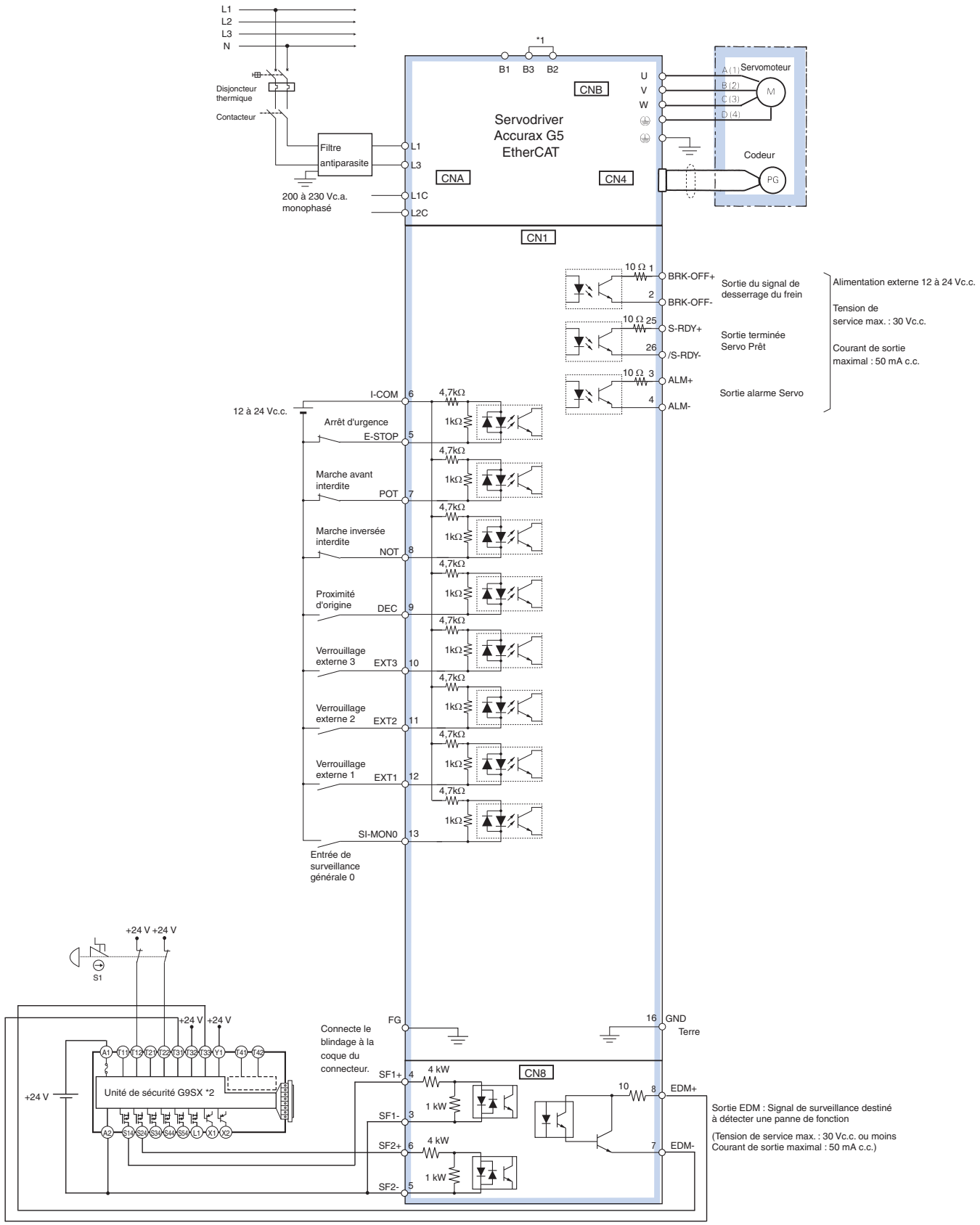
Modèle de filtre	Dimensions externes			Dimensions d'installation	
	H	W	D	M1	M2
R88A-FIK102-RE	190	42	44	180	20
R88A-FIK104-RE	190	57	30	180	30
R88A-FIK107-RE	190	64	35	180	40
R88A-FIK114-RE	190	86	35	180	60
R88A-FIK304-RE	196	92	40	186	70
R88A-FIK306-RE	238	94	40	228	70
R88A-FIK312-RE	291	130	40	278	100



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

Installation

Monophasé, 230 Vc.a. (pour servodrivers EtherCAT)



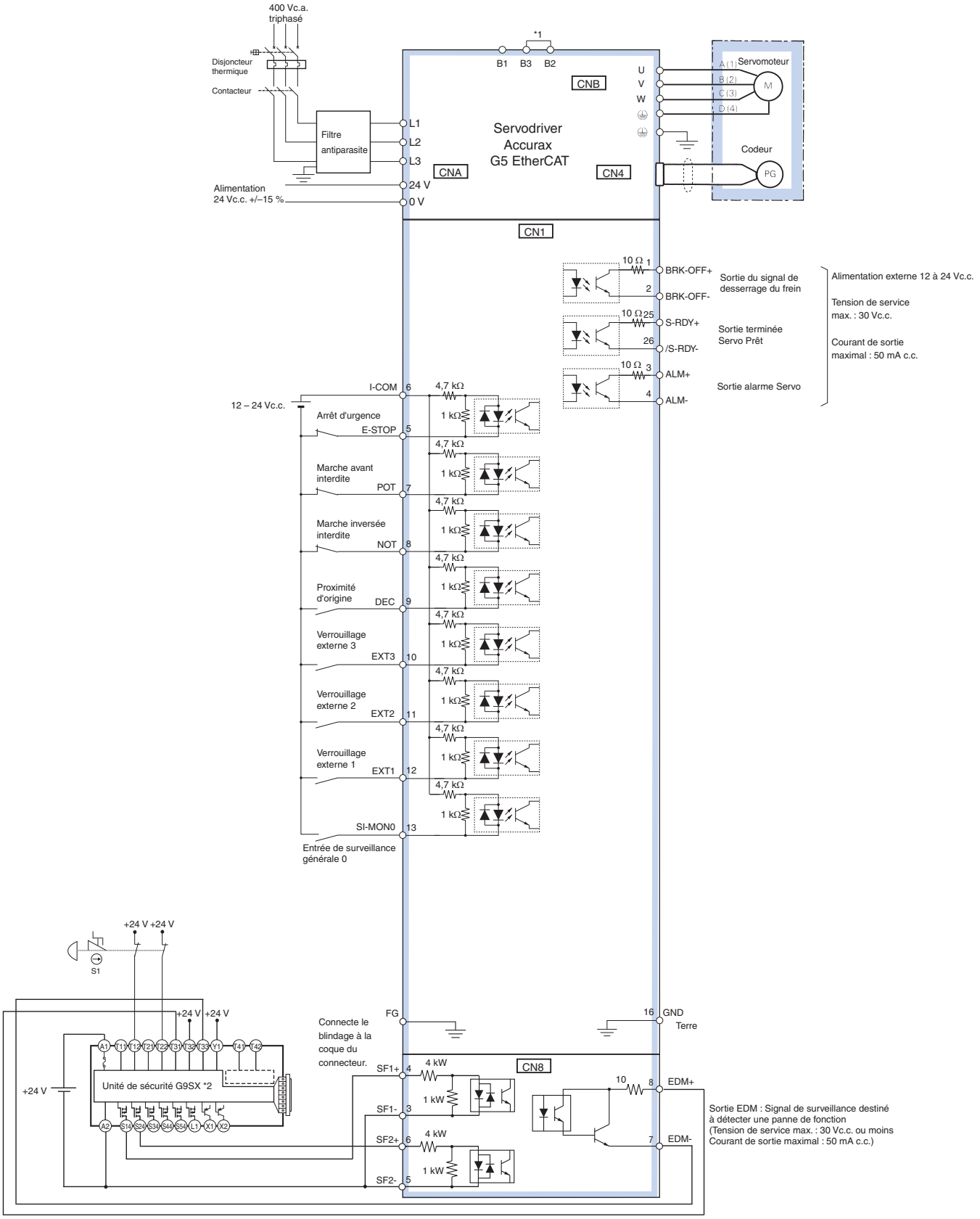
*1 Pour les servodrivers à partir de 750 W, B2 et B3 sont court-circuités. Si la résistance régénérative interne ne suffit pas, retirez le câble entre B2 et B3 et connectez une résistance régénérative externe entre B1 et B2.

*2 Le schéma de câblage de l'exemple utilise une unité de sécurité G9SX. Si une unité de sécurité n'est pas utilisée, laissez le connecteur de dérivation de sécurité monté en usine installé dans le CN8.

Remarque : Les fonctions d'entrée des broches 5 et 7 à 13 et les fonctions de sortie des broches 1, 2, 25 et 26 peuvent être modifiées par paramétrage.

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

Triphasé, 400 Vc.a. (pour servodrivers EtherCAT)



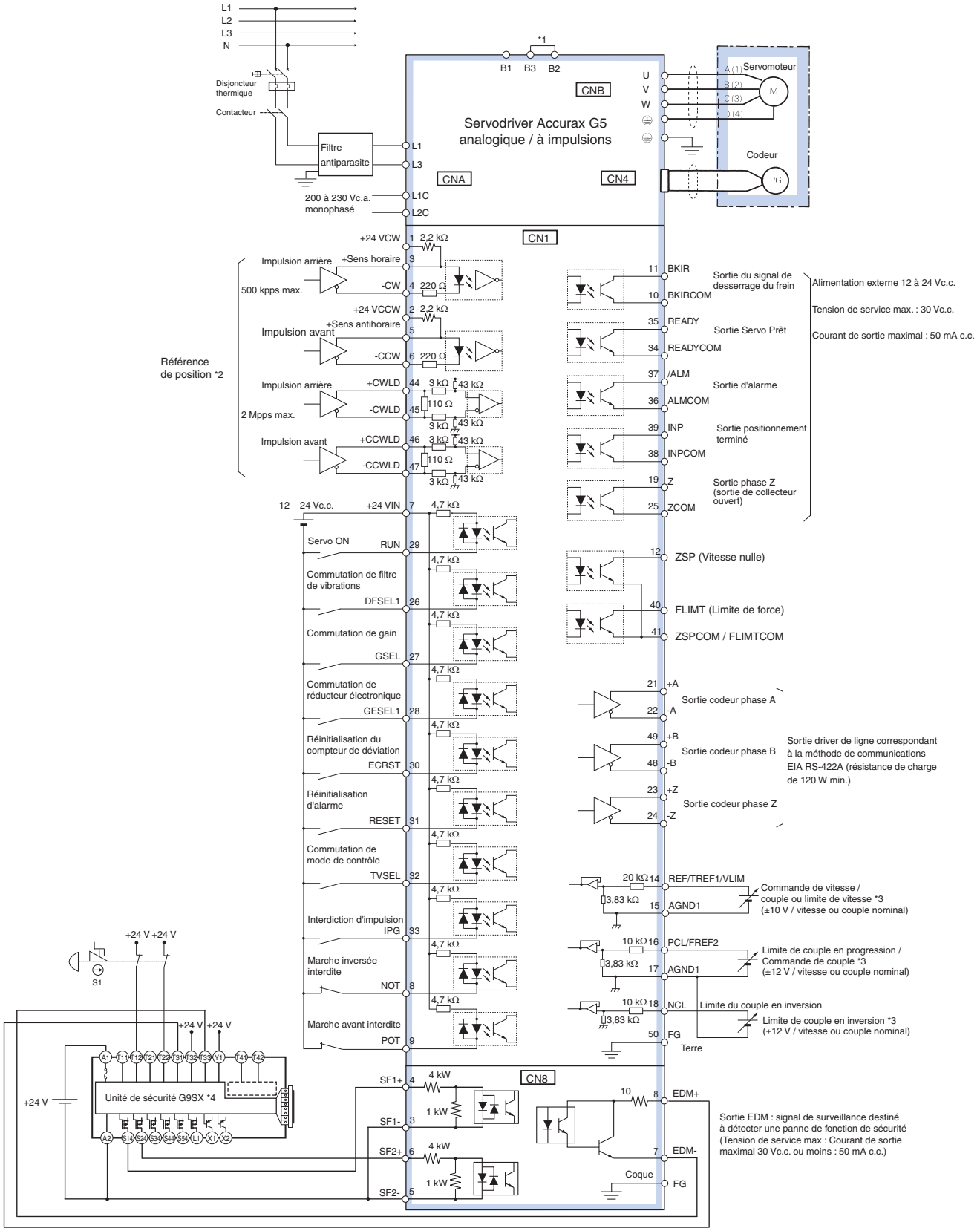
*1 Normalement B2 et B3 sont court-circuités. Si la résistance régénérative interne ne suffit pas, retirez le câble entre B2 et B3 et connectez une résistance régénérative externe entre B1 et B2.

*2 Le schéma de câblage de l'exemple utilise une unité de sécurité G9SX. Si une unité de sécurité n'est pas utilisée, laissez le connecteur de dérivation de sécurité monté en usine installé dans le CN8.

Remarque : Les fonctions d'entrée des broches 5 et 7 à 13 et les fonctions de sortie des broches 1, 2, 25 et 26 peuvent être modifiées par paramétrage.

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

Monophasé, 230 Vc.a. (pour servodrivers analogiques / à impulsions)

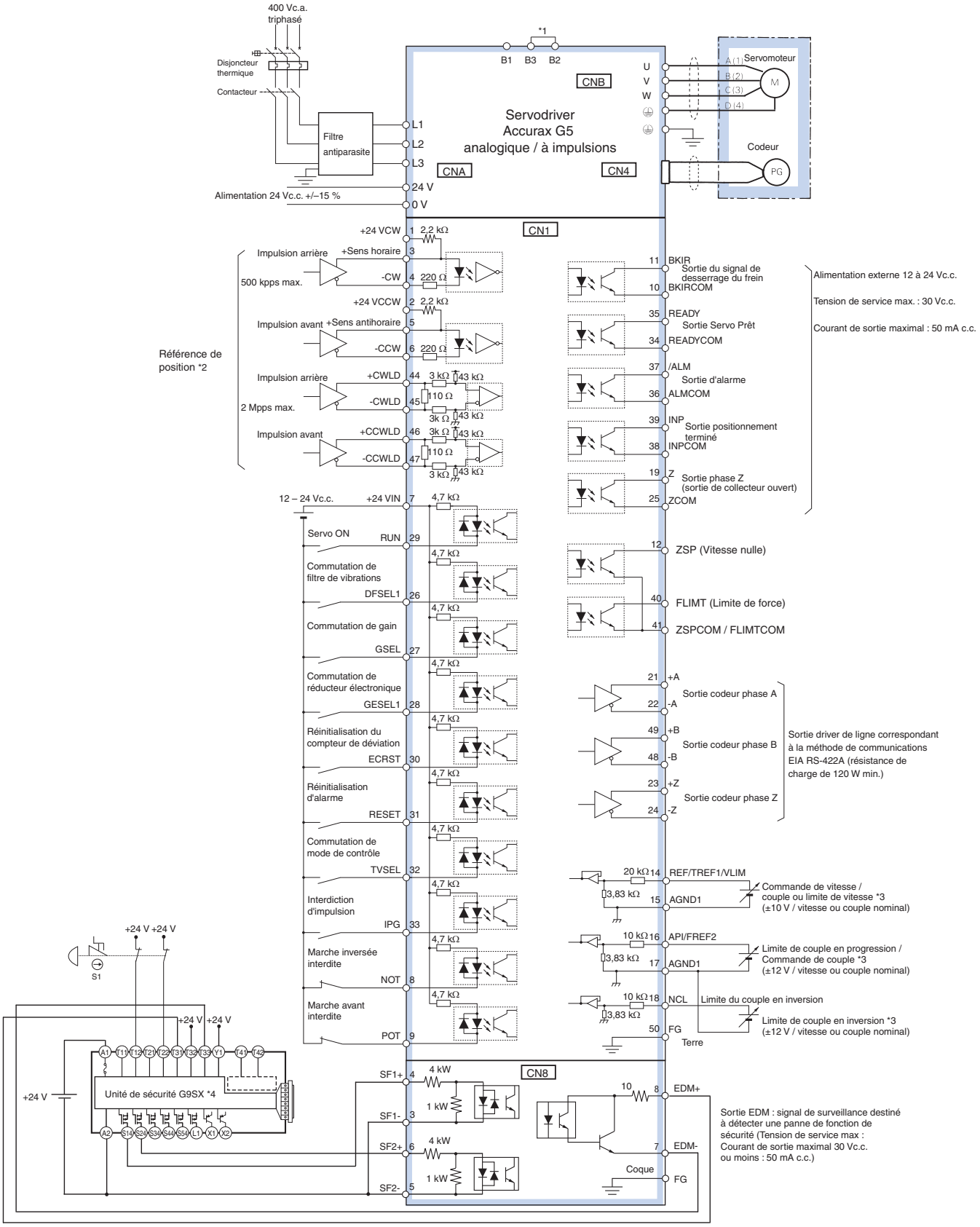


*1 Pour les servodrivers à partir de 750 W, B2 et B3 sont court-circuités. Si la résistance régénérative interne ne suffit pas, retirez le câble entre B2 et B3 et connectez une résistance régénérative externe entre B1 et B2.
*2 Uniquement disponible en mode de contrôle de position.
*3 La fonction d'entrée dépend du mode de contrôle utilisé (contrôle de position, de vitesse ou de couple).
*4 Le schéma de câblage de l'exemple utilise une unité de sécurité G9SX. Si une unité de sécurité n'est pas utilisée, laissez le connecteur de dérivation de sécurité monté en usine installé dans le CN8.

Remarque : Les fonctions d'entrée des broches 8, 9 et 26 à 33 et les fonctions de sortie des broches 10, 11, 34, 35, 38 et 39 peuvent être modifiées par paramétrage.

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

Triphasé, 400 Vc.a. (pour servodrivers analogiques / à impulsions)



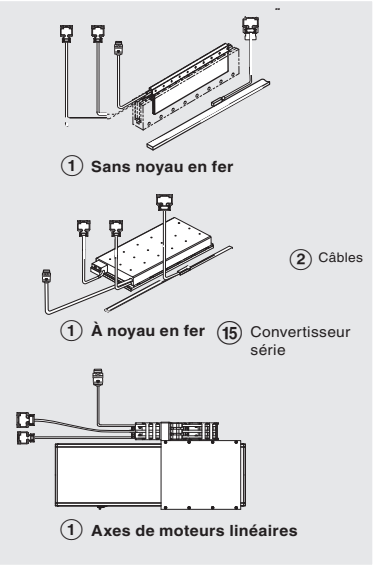
*1 Normalement B2 et B3 sont court-circuités. Si la résistance régénérative interne ne suffit pas, retirez le câble entre B2 et B3 et connectez une résistance régénérative externe entre B1 et B2.
*2 Uniquement disponible en mode de contrôle de position.
*3 La fonction d'entrée dépend du mode de contrôle utilisé (contrôle de position, de vitesse ou de couple).
*4 Le schéma de câblage de l'exemple utilise une unité de sécurité G9SX. Si une unité de sécurité n'est pas utilisée, laissez le connecteur de dérivation de sécurité monté en usine installé dans le CN8.

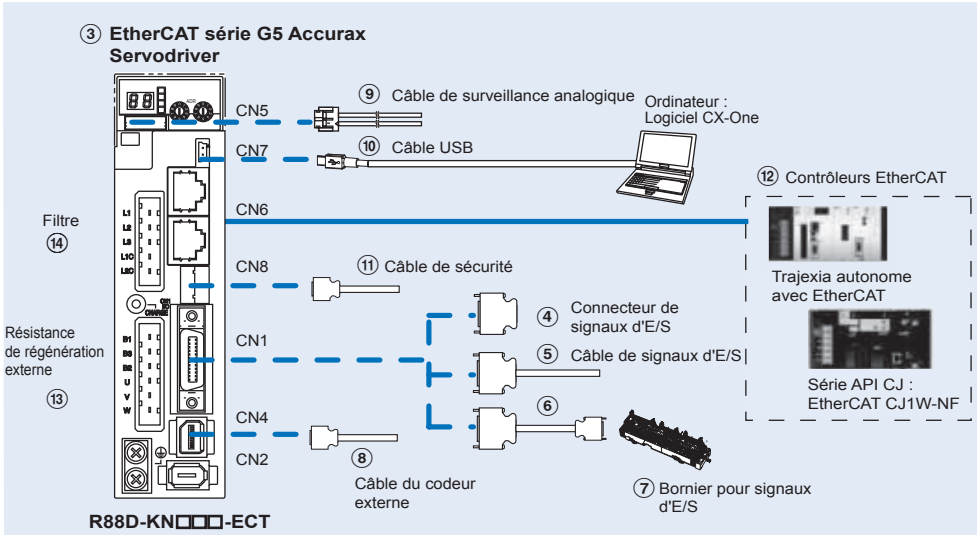
Remarque : Les fonctions d'entrée des broches 8, 9 et 26 à 33 et les fonctions de sortie des broches 10, 11, 34, 35, 38 et 39 peuvent être modifiées par paramétrage.

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

Configuration du système

Configuration de référence d'Accurax série G5 EtherCAT





Remarque : Les symboles ①②③④⑤… indiquent l'ordre de sélection recommandé pour les composants des servosystèmes Accurax G5

Servomoteurs, câbles d'alimentation et de codeur

Remarque : ①②⑮ Consultez le chapitre sur les moteurs linéaires Accurax pour la sélection d'un moteur linéaire, de câbles ou de connecteurs

Servodrivers

Symbole	Caractéristiques	Modèle de servodriver	① Moteurs linéaires Accurax G5 compatibles		
			Moteurs à noyau en fer	Moteurs sans noyau en fer	Axes de moteurs linéaires
③	230 Vc.a. monophasé	R88D-KN02H-ECT-L	R88L-EC-FW-0303-□	R88L-EC-GW-0303-□	R88L-EA-AF-0303-□
				R88L-EC-GW-0503-□	
		R88D-KN04H-ECT-L	R88L-EC-FW-0306-□	R88L-EC-GW-0506-□	R88L-EA-AF-0306-□
				R88L-EC-GW-0703-□	
		R88D-KN08H-ECT-L	R88L-EC-FW-0606-□	R88L-EC-GW-0306-□	R88L-EA-AF-0606-□
				R88L-EC-GW-0509-□	
				R88L-EC-GW-0706-□	
		R88D-KN10H-ECT-L	R88L-EC-FW-0609-□	R88L-EC-GW-0309-□	R88L-EA-AF-0609-□
				R88L-EC-FW-0709-□	
		R88D-KN15H-ECT-L	R88L-EC-FW-0612-□	–	R88L-EA-AF-0612-□
			R88L-EC-FW-1112-□		R88L-EA-AF-1112-□
			R88L-EC-FW-1115-□		R88L-EA-AF-1115-□
	triphasé 400 Vc.c.	R88D-KN06F-ECT-L	R88L-EC-FW-0303-□	–	-
		R88D-KN10F-ECT-L	R88L-EC-FW-0306-□	–	R88L-EA-AF-0303-□
					R88L-EA-AF-0306-□
		R88D-KN15F-ECT-L	R88L-EC-FW-0606-□	–	R88L-EA-AF-0606-□
		R88D-KN20F-ECT-L	R88L-EC-FW-0609-□	–	R88L-EA-AF-0609-□
		R88D-KN30F-ECT-L	R88L-EC-FW-0612-□	–	R88L-EA-AF-0612-□
			R88L-EC-FW-1112-□		R88L-EA-AF-1112-□
			R88L-EC-FW-1115-□		R88L-EA-AF-1115-□

Câbles de signaux pour E/S d'utilisation générale (CN1)

Symbole	Description	Connecter à		Modèle
④	Kit connecteurs d'E/S (26 broches)	Pour E/S d'utilisation générale	–	R88A-CNW01C
⑤	Câble de signaux d'E/S	Pour E/S d'utilisation générale	1 m	R88A-CPKB001S-E
			2 m	R88A-CPKB002S-E
⑥	Câble bornier	Pour E/S d'utilisation générale	1 m	XW2Z-100J-B34
			2 m	XW2Z-200J-B34
⑦	Bornier (vis M3 et pour bornes à broches)		–	XW2B-20G4
	Bornier (vis M3,5 et pour bornes arrondies / à fourche)		–	XW2B-20G5
	Bornier (vis M3 et pour bornes arrondies / à fourche)		–	XW2D-20G6

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

Câble du codeur externe (CN4)

Symbole	Nom		Modèle
⑧	Câble du codeur externe	5 m	R88A-CRKM005SR-E
		10 m	R88A-CRKM010SR-E
		20 m	R88A-CRKM020SR-E

Surveillance analogique (CN5)

Symbole	Nom		Modèle
⑨	Câble de surveillance analogique	1 m	R88A-CMK001S

Câble USB pour ordinateur PC (CN7)

Symbole	Nom		Modèle
⑩	Câble pour connecteur mini USB	2 m	AX-CUSBM002-E

Câble pour sécurité (CN8)

Symbole	Nom		Modèle
⑪	Câble de sécurité	3 m	R88A-CSK003S-E

Contrôleurs EtherCAT

Symbole	Nom		Modèle
⑫	Contrôleur d'axe autonome Trajexia	Carte de contrôle d'axes	TJ2-MC64 (64 axes)
		Carte maître EtherCAT	TJ2-ECT64 (64 axes)
			TJ2-ECT16 (16 axes)
			TJ2-ECT04 (4 axes)
	Carte de contrôle de position pour série API CJ1		CJ1W-NCF81 (16 axes)
			CJ1W-NC88□ (8 axes)
			CJ1W-NC48□ (4 axes)
			CJ1W-NC281(2 axes)

Résistance de régénération externe

Symbole	Modèle d'unité de résistance régénérative	Caractéristiques
⑬	R88A-RR08050S	50 Ω, 80 W
	R88A-RR080100S	100 Ω, 80 W
	R88A-RR22047S	47 Ω, 220 W
	R88A-RR50020S	20 Ω, 500 W

Filtres

Symbole	Servodriver applicable	Modèle de filtre	Courant nominal	Courant de fuite	Tension nominale
⑭	R88D-KN02H-ECT-L	R88A-FIK102-RE	2,4 A	3,5 mA	250 Vc.a. monophasé
	R88D-KN04H-ECT-L	R88A-FIK104-RE	4,1 A	3,5 mA	
	R88D-KN08H-ECT-L	R88A-FIK107-RE	6,6 A	3,5 mA	
	R88D-KN10H-ECT-L, R88D-KN15H-ECT-L	R88A-FIK114-RE	14,2 A	3,5 mA	
	R88D-KN06F-ECT-L, R88D-KN10F-ECT-L, R88D-KN15F-ECT-L	R88A-FIK304-RE	4 A	0,3 mA / 32 mA[1]	400 Vc.a. triphasé
	R88D-KN20F-ECT-L	R88A-FIK306-RE	6 A	0,3 mA / 32 mA[1]	
	R88D-KN30F-ECT-L, R88D-KN50F-ECT-L	R88A-FIK312-RE	12,1 A	0,3 mA / 32 mA[1]	

1. Pic de courant de fuite temporaire pour le filtre lors de la mise en / hors fonction.

Connecteurs

Caractéristiques	Modèle
Connecteur codeur externe (pour CN4)	R88A-CNK41L
Connecteur de signal d'E/S de sécurité (pour CN8)	R88A-CNK81S

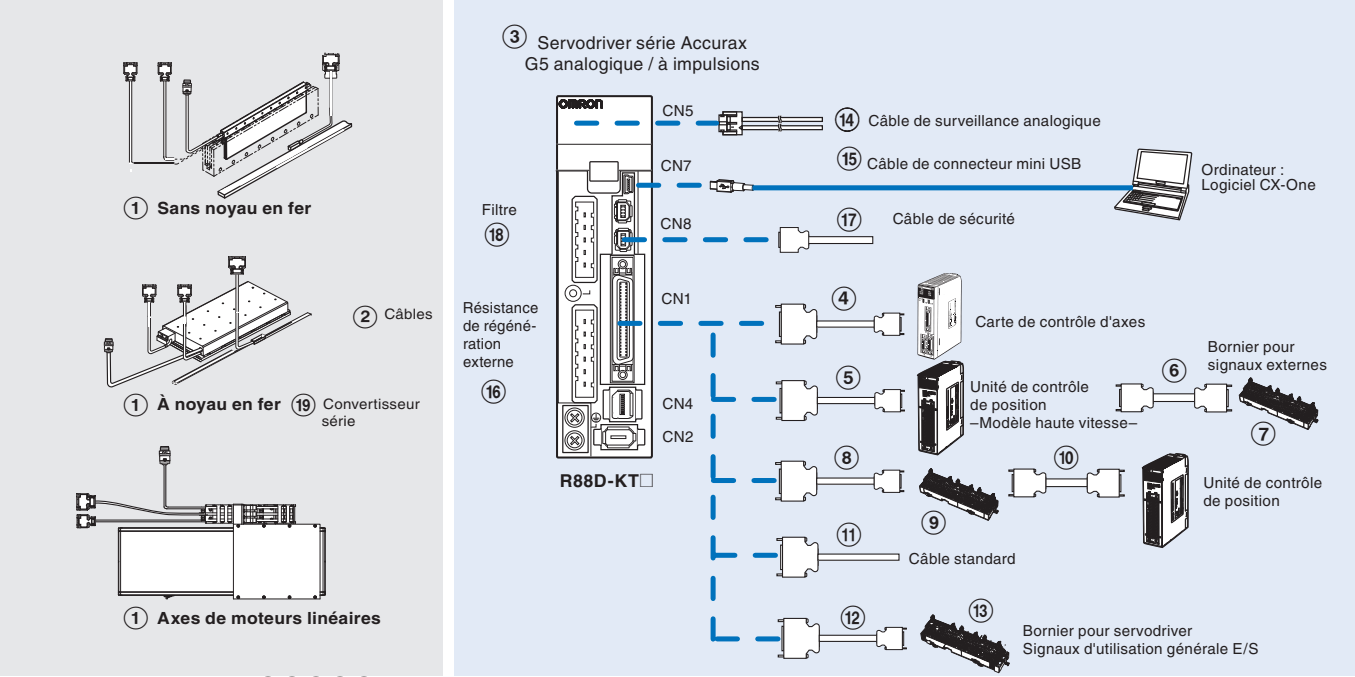
Logiciel PC

Caractéristiques	Modèle
Logiciel de configuration et de surveillance pour les servodrivers et variateurs.	CX-Drive

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

Références de commande

Configuration de référence d'Accurax série G5 analogique / à impulsions



Remarque : Les symboles ①②③④⑤… indiquent l'ordre de sélection recommandé pour les composants des servosystèmes Accurax G5

Servomoteurs, câbles d'alimentation et de codeur

Remarque : ①②⑲ Consultez le chapitre sur les moteurs linéaires Accurax G5 pour la sélection d'un moteur linéaire, de câbles ou de connecteurs

Servodrivers

Symbole	Caractéristiques	Modèle de servodriver	① Moteurs linéaires Accurax G5 compatibles		
			Moteurs à noyau en fer	Moteurs sans noyau en fer	Axes de moteurs linéaires
③	230 Vc.a. monophasé	R88D-KT02H-L	R88L-EC-FW-0303-□	R88L-EC-GW-0303-□	R88L-EA-AF-0303-□
				R88L-EC-GW-0503-□	
		R88D-KT04H-L	R88L-EC-FW-0306-□	R88L-EC-GW-0506-□	R88L-EA-AF-0306-□
				R88L-EC-GW-0703-□	
		R88D-KT08H-L	R88L-EC-FW-0606-□	R88L-EC-GW-0306-□	R88L-EA-AF-0606-□
				R88L-EC-GW-0509-□	
				R88L-EC-GW-0706-□	
		R88D-KT10H-L	R88L-EC-FW-0609-□	R88L-EC-GW-0309-□	R88L-EA-AF-0609-□
				R88L-EC-FW-0709-□	
		R88D-KT15H-L	R88L-EC-FW-0612-□	–	R88L-EA-AF-0612-□
			R88L-EC-FW-1112-□		R88L-EA-AF-1112-□
			R88L-EC-FW-1115-□		R88L-EA-AF-1115-□
	triphasé 400 Vc.c.	R88D-KT06F-L	R88L-EC-FW-0303-□	–	–
		R88D-KT10F-L	R88L-EC-FW-0306-□	–	R88L-EA-AF-0303-□
					R88L-EA-AF-0306-□
		R88D-KT15F-L	R88L-EC-FW-0606-□	–	R88L-EA-AF-0606-□
		R88D-KT20F-L	R88L-EC-FW-0609-□	–	R88L-EA-AF-0609-□
		R88D-KT30F-L	R88L-EC-FW-0612-□	–	R88L-EA-AF-0612-□
			R88L-EC-FW-1112-□		R88L-EA-AF-1112-□
			R88L-EC-FW-1115-□		R88L-EA-AF-1115-□

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

Câbles de contrôle (CN1)

Symbole	Description	Connecter à		Modèle
④	Câble de contrôle (1 axe)	Cartes de contrôle d'axes CS1W-MC221 CS1W-MC421	1 m	R88A-CPG001M1
			2 m	R88A-CPG002M1
			3 m	R88A-CPG003M1
			5 m	R88A-CPG005M1
	Câble de contrôle (2 axes)	Cartes de contrôle d'axes CS1W-MC221-V1 CS1W-MC421-V1	1 m	R88A-CPG001M2
			2 m	R88A-CPG002M2
			3 m	R88A-CPG003M2
			5 m	R88A-CPG005M2
⑤	Câble de contrôle (sortie Driver de ligne pour 1 axe)	Cartes de contrôle de position (modèle haute vitesse) CJ1W-NC234 CJ1W-NC434	1 m	XW2Z-100J-G9
			5 m	XW2Z-500J-G9
			10 m	XW2Z-10MJ-G9
	Câble de contrôle (sortie de collecteur ouvert pour 1 axe)	Cartes de contrôle de position (modèle haute vitesse) CJ1W-NC214 CJ1W-NC414	1 m	XW2Z-100J-G13
			3 m	XW2Z-300J-G13
	Câble de contrôle (sortie Driver de ligne pour 2 axes)	Cartes de contrôle de position (modèle haute vitesse) CJ1W-NC234 CJ1W-NC434	1 m	XW2Z-100J-G13
			5 m	XW2Z-500J-G1
			10 m	XW2Z-10MJ-G1
	Câble de contrôle (sortie de collecteur ouvert pour 2 axes)	Cartes de contrôle de position (modèle haute vitesse) CJ1W-NC214 CJ1W-NC414	1 m	XW2Z-100J-G5
			3 m	XW2Z-300J-G5
⑥	Câble bornier pour signaux externes (pour commun des entrées, entrées de fonctionnement avant / arrière interdites, entrée d'arrêt d'urgence, entrée de proximité d'origine et entrée d'interruption)	Cartes de contrôle de position (modèle haute vitesse) CJ1W-NC234 CJ1W-NC434 CJ1W-NC214 CJ1W-NC414	0,5 m	XW2Z-C50X
			1 m	XW2Z-100X
			2 m	XW2Z-200X
			3 m	XW2Z-300X
			5 m	XW2Z-500X
			10 m	XW2Z-010X
⑦	Bornier pour signaux externes (vis M3, bornes à broches)		–	XW2B-20G4
	Bornier pour signaux extérieurs (vis M3.5, bornes arrondies / à fourche)		–	XW2B-20G5
	Bornier pour signaux extérieurs (vis M3, bornes arrondies / à fourche)		–	XW2D-20G6
⑧	Câble de l'unité de relais de servo au servodriver	CS1W-NC1□3, CJ1W-NC1□3, C200HW-NC113, CS1W-NC2□3/4□3, CJ1W-NC2□3/4□3, C200HW-NC213/413, CQM1H-PLB21 ou CQM1-CPU43	1 m	XW2Z-100J-B25
			2 m	XW2Z-200J-B25
		CJ1-CPU21/22/23	1 m	XW2Z-100J-B31
			2 m	XW2Z-200J-B31
⑨	Bornier pour servo	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□3/433, CJ1W-NC2□3/433 ou C200HW-NC213/413	–	XW2B-40J6-2B (2 axes)
		CQM1-PLB21 ou CQM1-CPU43-V1	–	XW2B-20J6-3B (1 axe)
		CJ1M-CPU21/22/23	–	XW2B-20J6-8A (1 axe) XW2B-40J6-9A (2 axes)
⑩	Câble de connexion de la carte de contrôle de position	CQM1H-PLB21	0,5 m	XW2Z-050J-A3
			1 m	XW2Z-100J-A3
		CS1W-NC113 ou C200HW-NC113	0,5 m	XW2Z-050J-A6
			1 m	XW2Z-100J-A6
		CS1W-NC213/413 ou 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-CPU21/22/23	0,5 m	XW2Z-050J-A33
			1 m	XW2Z-100J-A33
⑪	Câble standard	Pour les contrôleurs standard	1 m	R88A-CPG001S
			2 m	R88A-CPG002S
⑫	Câble bornier	Pour les contrôleurs standard	1 m	XW2Z-100J-B24
			2 m	XW2Z-200J-B24
⑬	Bornier (vis M3 et pour bornes à broches)		–	XW2B-50G4
	Bornier (vis M3,5 et pour bornes arrondies / à fourche)		–	XW2B-50G5
	Bornier (vis M3 et pour bornes arrondies / à fourche)		–	XW2D-50G6

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

Surveillance analogique (pour CN5)

Symbole	Nom		Modèle
⑭	Câble de surveillance analogique	1 m	R88A-CMK001S

Câble USB pour ordinateur PC (pour CN7)

Symbole	Nom		Modèle
⑮	Câble pour connecteur mini USB	2 m	AX-CUSBM002-E

Résistance de régénération externe

Symbole	Modèle d'unité de résistance régénérative	Caractéristiques
⑯	R88A-RR08050S	50 Ω, 20 W
	R88A-RR080100S	100 Ω, 20 W
	R88A-RR22047S	47 Ω, 70 W
	R88A-RR50020S	20 Ω, 180 W

Câble pour les fonctions de sécurité (pour CN8)

Symbole	Description	Modèle
⑰	Connecteur de sécurité avec câble de 3 m (avec câbles non serrés à une extrémité)	R88A-CSK003S-E

Filtres

Symbole	Servodriver applicable	Modèle de filtre	Courant nominal	Courant de fuite	Courant nominale
⑱	R88D-KT02H-L	R88A-FIK102-RE	2,4 A	3,5 mA	250 Vc.a. monophasé
	R88D-KT04H-L	R88A-FIK104-RE	4,1 A	3,5 mA	
	R88D-KT08H-L	R88A-FIK107-RE	6,6 A	3,5 mA	
	R88D-KT10H-L, R88D-KT15H-L	R88A-FIK114-RE	14,2 A	3,5 mA	
	R88D-KT06F-L, R88D-KT10F-L, R88D-KT15F-L	R88A-FIK304-RE	4 A	0,3 mA / 32 mA[1]	400 Vc.a. triphasé
	R88D-KT20F-L	R88A-FIK306-RE	6 A	0,3 mA / 32 mA[1]	
	R88D-KT30F-L, R88D-KT50F-L	R88A-FIK312-RE	12,1 A	0,3 mA / 32 mA[1]	

1. Pic de courant de fuite temporaire pour le filtre lors de la mise en / hors fonction.

Connecteurs

Caractéristiques	Modèle
Kit connecteurs d'E/S 50 broches (pour CN1)	R88A-CNU11C
Connecteur codeur externe (pour CN4)	R88A-CNK41L
Connecteur de signal d'E/S de sécurité (pour CN8)	R88A-CNK81S

Logiciel PC

Caractéristiques	Modèle
Logiciel de configuration et de surveillance pour les servodrivers et variateurs. (CX-drive version 2.4 ou supérieure)	CX-Drive

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

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

Cat. No. I165E-FR-01

Les produits étant sans cesse améliorés, ces caractéristiques peuvent être modifiées sans préavis.

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

R88D-GN□, R88D-GT□

Servodriver série G

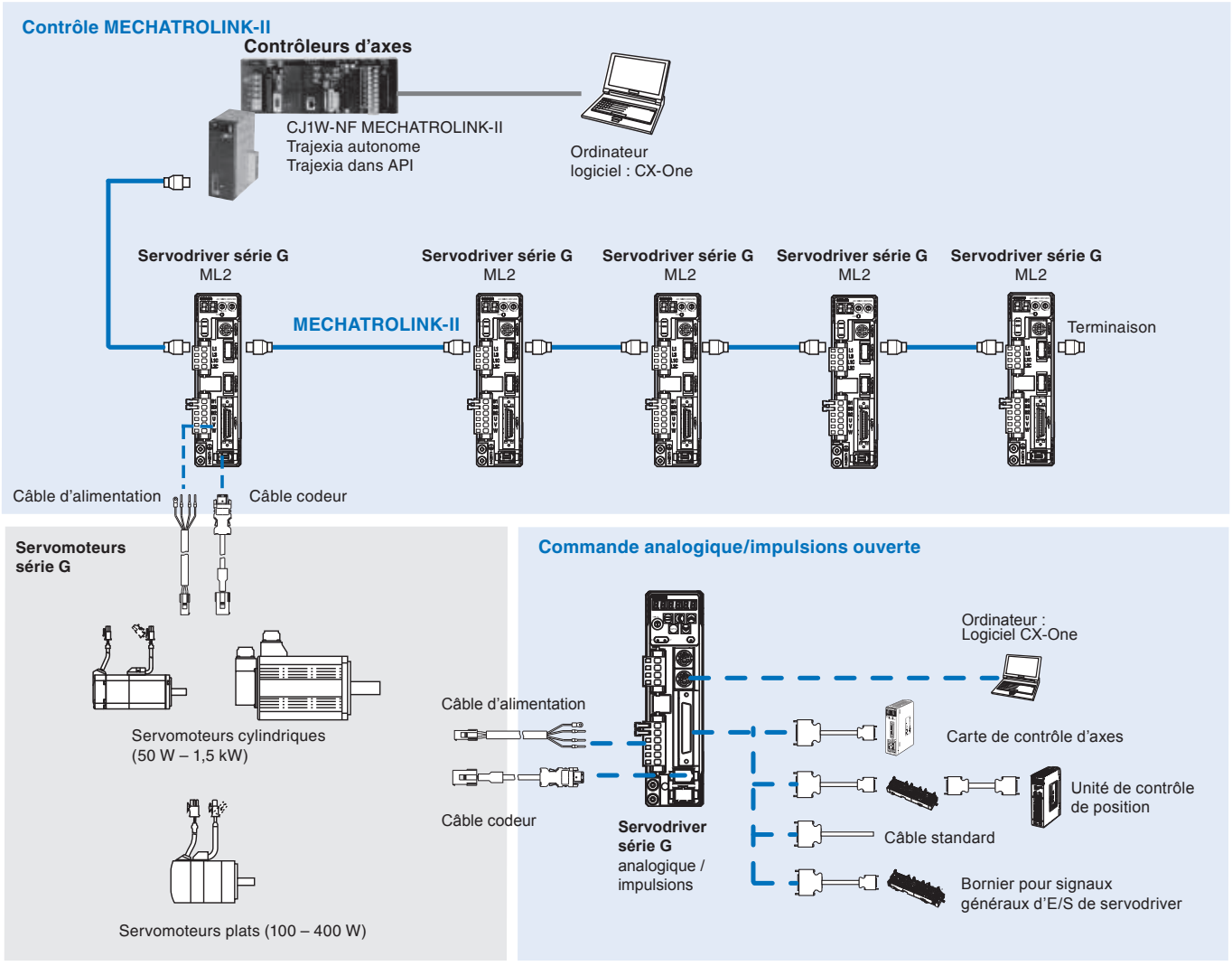
Une famille de servodrivers compacts pour le contrôle d'axes. Taille compacte et bus numérique MECHATROLINK-II intégré.

- Modèles de servodrivers ML2 et analogiques / impulsions
- Fréquence de réponse élevée de 1 kHz
- Réglage automatique pour un démarrage aisé et rapide
- Suppression des vibrations
- Contrôle du positionnement, de la vitesse et du couple
- Alimentation en énergie et alimentation de commande séparées
- Positionnement rapide et précis
- Codeur incrémentiel et absolu

Puissances

- 230 Vc.a. monophasé 100 W à 1,5 kW (8,62 Nm)

Configuration du système



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 pris en charge

Servomoteur							Servodriver série G	
Famille		Tension	Vitesse	Couple nominal	Capacité	Modèle	MECHATROLINK-II	Analogique / impulsions
Cylindrique	50 – 750 W	230 V	3 000 min^{-1}	0,16 Nm	50 W	R88M-G05030□-□S2	R88D-GN01H-ML2	R88D-GT01H
				0,32 Nm	100 W	R88M-G10030□-□S2	R88D-GN01H-ML2	R88D-GT01H
				0,64 Nm	200 W	R88M-G20030□-□S2	R88D-GN02H-ML2	R88D-GT02H
				1,3 Nm	400 W	R88M-G40030□-□S2	R88D-GN04H-ML2	R88D-GT04H
				2,4 Nm	750 W	R88M-G75030□-□S2	R88D-GN08H-ML2	R88D-GT08H
	900 – 1 500 W			3,18 Nm	1 000 W	R88M-G1K030T-□S2	R88D-GN15H-ML2	R88D-GT15H
				4,77 Nm	1 500 W	R88M-G1K530T-□S2	R88D-GN15H-ML2	R88D-GT15H
			2 000 min^{-1}	4,8 Nm	1 000 W	R88M-G1K020T-□S2	R88D-GN10H-ML2	R88D-GT10H
				7,15 Nm	1 500 W	R88M-G1K520T-□S2	R88D-GN15H-ML2	R88D-GT15H
			1 000 min^{-1}	8,62 Nm	900 W	R88M-G90010T-□S2	R88D-GN15H-ML2	R88D-GT15H
Plat	100 – 400 W		3 000 min^{-1}	0,32 Nm	100 W	R88M-GP10030□-□S2	R88D-GN01H-ML2	R88D-GT01H
				0,64 Nm	200 W	R88M-GP20030□-□S2	R88D-GN02H-ML2	R88D-GT02H
				1,3 Nm	400 W	R88M-GP40030□-□S2	R88D-GN04H-ML2	R88D-GT04H

Légende des références

Servodriver

R88D-GN04H-ML2

- Servodriver série G
- Type de variateur
  - T : Type analogique / impulsions
  - N : Type de réseau
- Capacité

01	100 W
02	200 W
04	400 W
08	750 W
10	1,0 kW
15	1,5 kW

- Modèle
  - Vide : Type analogique / impulsions
  - ML2 : Communications MECHATROLINK-II
- Tension source
  - H : 230 V

Caractéristiques des servodrivers

Caractéristiques générales

Type servodriver			R88D-G□	01H□	02H□	04H□	08H□	10H□	15H□
Servomoteur applicable			R88M-G□	05030□ / 10030□	20030□	40030□	75030□	G1K020T□	90010T□ / 1K030T□ / 1K5□0T□
			R88M-GP□	10030□	20030□	40030□	–	–	–
Caractéristiques de base	Capacité maxi. du moteur applicable		W	100	200	400	750	1 000	1 500
	Courant de sortie continu		Arms	1,16	1,6	2,7	4,0	5,9	9,8
	Courant de sortie max.		Arms	3,5	5,3	7,1	14,1	21,2	28,3
	Disjoncteur modulaire	Circuit principal		Monophasé, 200 à 240 Vc.a. +10 à –15 % (50 / 60 Hz)			Monophasé / triphasé 200 à 240 Vc.a. +10 à –15 % (50 / 60 Hz)		
	Disjoncteur modulaire	Circuit de contrôle		Monophasé, 200 à 240 Vc.a. +10 à –15 % (50 / 60 Hz)					
	Méthode de contrôle			Méthode MLI contrôlée par IGBT					
	Retour			Codeur série (incrémental / absolu)					
	Conditions	Température de fonctionnement / stockage		0 à +55 °C / –20 à 65 °C					
		Humidité de fonctionnement / stockage		90 % ou moins (sans condensation)					
		Altitude		1 000 m ou moins au-dessus du niveau de la mer					
		Résistance aux vibrations / chocs		5,88 m/s^2 / 19,6 m/s^2					
	Configuration			Monté sur base					
	Poids approximatif		kg	0,8		1,1	1,5	1,7	

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

MECHATROLINK-II, spécifications du servodriver

Mode de contrôle de position / vitesse / couple	Performances	Variance de vitesse	Variable de charge	Pendant une charge de 0 à 100 % ±0,01 % max. (à la vitesse nominale)
			Variable de tension	0 % à ±10 % de la tension nominale (à la vitesse nominale)
			Variable de température	0 à 50 °C ±0,1 % max. (à vitesse nominale)
		Caractéristiques de fréquence		1 kHz
		Précision du contrôle de couple (reproductibilité)		±3 % (de 20 % à 100 % du couple nominal)
		Paramètres de temps du démarrage en douceur		0 à 10 s (les temps d'accélération et de décélération peuvent être réglés)
	Entrée commande	Communications Carte de communication		Commandes MECHATROLINK-II (pour séquence, mouvement, paramétrage / référence des données, surveillance, réglage et autres commandes)
Signal d'E/S	Signal d'entrée de séquence			Arrêt d'urgence, 3 signaux de verrouillage externes, limite de couple avant / inversé, interdiction de marche avant / inversée, proximité d'origine, 3 entrées d'utilisation générale
	Signal de sortie de séquence			Il est possible de sortir trois types de signaux : positionnement terminé, coïncidence de vitesse, détection de vitesse de rotation, servo prêt, limite de courant, limite de vitesse, relâchement de frein et signal d'avertissement
Fonctions intégrées	Communications	RS-232 MECHATROLINK	Interface	Ordinateur
			Vitesse de transmission	De 2 400 à 57 600 bps
			Fonctions	Réglage de paramètres, affichage de l'état, affichage d'alarme (surveillance, effacement, historique), fonction de tracé des données du servodriver, opérations de test / réglage automatique, tracé en temps réel, paramètre de codeur absolu, valeurs par défaut
		Communications MECHATROLINK	Protocole de communications	MECHATROLINK-II
			Vitesse de transmission	10 Mbps
			Longueur des données	32 octets
			Fonctions	Réglage de paramètres, affichage de l'état, affichage d'alarme (surveillance, effacement, historique), valeurs par défaut
	Tuning			Mode axe horizontal et vertical. Un paramètre de configuration de rigidité. Détection d'inertie de charge.
	Frein dynamique (DB)			Fonctionne en cas de coupure de l'alimentation principale, alarme servo, dépassement de course ou servo OFF
	Traitement régénératif			Résistance de régénération intégrée dans les modèles de 750 W à 1,5 kW. Résistance de régénération externe en option.
	Fonction de prévention de dépassement (OT)			Frein dynamique, désactive le couple ou couple d'arrêt d'urgence pendant le fonctionnement POT et NOT
	Arrêt d'urgence (STOP)			Entrée d'arrêt d'urgence
	Fonction de diviseur de codeur			Impulsions de division optionnelles possibles
	Réducteur électronique			0,01 < Numérateur / Dénominateur < 100
	Fonction de réglage de la vitesse interne			8 vitesses internes
	Fonctions de protection			Surtension, sous-tension, surintensité, surcharge, surcharge de régénération, surchauffe du servodriver
	Sortie Moniteur analogique			La vitesse, la vitesse de commande, le couple et le nombre d'impulsions cumulées réels du servomoteur peuvent être mesurés avec un oscilloscope ou un autre équipement.
	Panneau de commande		Fonctions d'affichage	Un affichage 2 chiffres LED à 7 segments indique l'état du servodriver, les codes d'alarme, paramètres, etc.
				Voyant d'état des communications MECHATROLINK-II (COM)
			Interrupteurs	Commutateur rotatif pour régler l'adresse de nœud MECHATROLINK-II

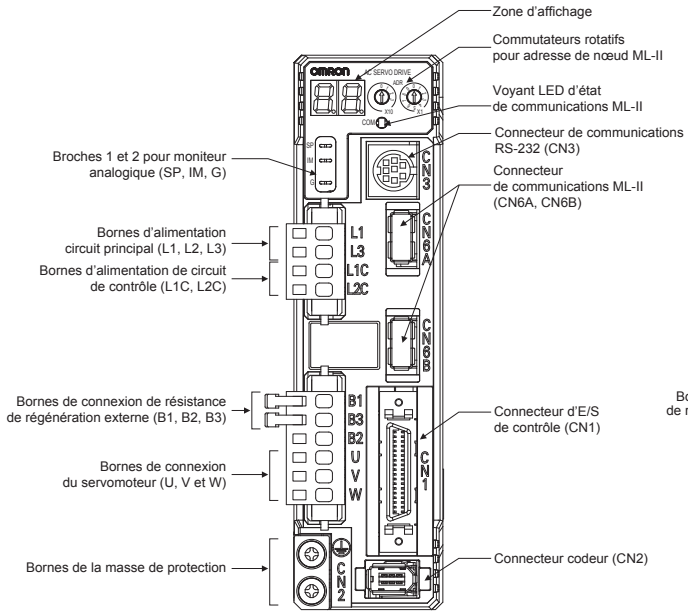
Spécifications des servodrivers analogiques / impulsions

Commutation du mode				Mode de contrôle de position, vitesse et de couple
Performances	Variance de vitesse		Variable de charge	Pendant une charge de 0 à 100 % ±0,01 % max. (à la vitesse nominale)
			Variable de tension	0 % à ±10 % de la tension nominale (à la vitesse nominale)
			Dépendance de la température	0 à 50 °C ±0,1 % max. (à vitesse nominale)
	Caractéristiques de fréquence			1 kHz
	Précision du contrôle de couple (reproductibilité)			±3 % (de 20 % à 100 % du couple nominal)
	Paramètres de temps du démarrage en douceur			0 à 10 s (les temps d'accélération et de décélération peuvent être réglés)
Contrôle de position	Signal d'entrée	Impulsions de commande	Type d'impulsions d'entrée	Signal + impulsion, déplacement de phase 90º impulsion biphasée (phase A/B) ou impulsions marche avant et arrière
			Fréquence d'impulsion d'entrée	entrée driver de ligne 500 kpps max., entrée collecteur ouvert 200 kpps max.
			Réducteur électronique	0,01 < Numérateur / Dénominateur < 100
Commande de vitesse / couple	Signal d'entrée	Contrôle de la vitesse	Tension de référence de vitesse	10 Vc.c. à 3 000 tr/mn : réglé lors de la livraison (l'échelle peut être réglée lors du paramétrage)
			Limites de couple	3 Vc.c. au couple nominal (le couple peut être séparément limité positivement ou négativement)
			Commande de vitesse prédéterminée	La vitesse prédéterminée peut être sélectionnée parmi 8 réglages internes par des entrées numériques.
		Contrôle de couple	Tension de référence de couple	3 Vc.c. au couple nominal : réglé lors de la livraison (l'échelle et la polarité peuvent être réglés lors du paramétrage).
			Limite de vitesse	La limite de vitesse peut être paramétrée.

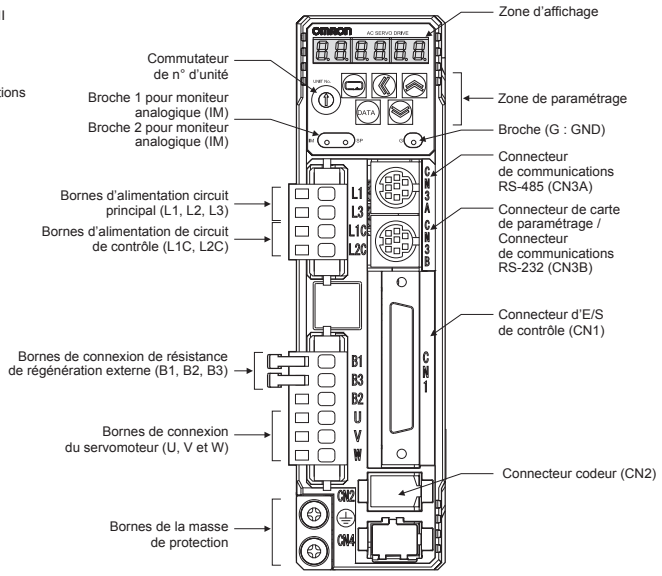
AUDIN - 8, avenue de la malle - 51370 Saint Brice Courcelles - Tel : 03.26.04.20.21 - Fax : 03.26.04.28.20 - Web : http: www.audin.fr - Email : info@audin.fr

Signal d'E/S	Signal d'entrée de séquence		Marche avant / arrière interdite, réinitialisation du compteur de déviation, réinitialisation de l'alarme, commutateur de mode de contrôle, impulsion interdite, sélection de vitesse, commutateur de gain, désignation de vitesse nulle, proximité d'origine
	Signal de sortie de séquence		Relâchement du frein, servo prêt et sortie d'alarme. Il est également possible de sortir deux types de signaux configurables : limite de courant, détection de vitesse de rotation, servo prêt, signal d'avertissement, coïncidence de vitesse, positionnement terminé
Fonctions intégrées	Communications RS-232 MECHATROLINK	Interface	Ordinateur
		Vitesse de transmission	De 2 400 à 57 600 bps
		Fonctions	Réglage de paramètres, affichage de l'état, affichage d'alarme (surveillance, effacement, historique), fonction de tracé des données du servodriver, opérations de test / réglage automatique, tracé en temps réel, paramètre de codeur absolu, valeurs par défaut
	Communications RS-485 données de communication	Interface	Interface de données de communication entre servodrivers et ordinateur.
		Vitesse de transmission	De 2 400 à 57 600 bps
		Fonctions	Réglage de paramètres, affichage de l'état, affichage d'alarme (surveillance, effacement, historique), fonction de tracé des données du servodriver, opérations de test / réglage automatique, tracé en temps réel, paramètre de codeur absolu, valeurs par défaut
	Tuning		Mode axe horizontal et vertical. Un paramètre de configuration de rigidité. Détection d'inertie de charge.
	Frein dynamique (DB)		Fonctionne en cas de coupure de l'alimentation principale, alarme servo, dépassement de course ou servo OFF
	Traitement régénératif		Résistance de régénération intégrée dans les modèles de 750 W à 1,5 kW. Résistance de régénération externe en option.
	Fonction de prévention de dépassement (OT)		Frein dynamique, désactive le couple ou couple d'arrêt d'urgence pendant le fonctionnement POT et NOT
	Arrêt d'urgence (STOP)		Entrée d'arrêt d'urgence
	Fonction de diviseur de codeur		Impulsions de division optionnelles possibles
	Fonctions de protection		Surtension, sous-tension, surintensité, surcharge, surcharge de régénération, surchauffe du servodriver
	Sortie Moniteur analogique		La vitesse, la vitesse de commande, le couple et le nombre d'impulsions cumulées réels du servomoteur peuvent être mesurés avec un oscilloscope ou un autre équipement.
	Panneau de commande	Fonctions d'affichage	Un affichage 6 chiffres LED à 7 segments indique l'état du servodriver, les codes d'alarme, paramètres, etc.
		Interrupteurs	Commutateur pour n° d'unité pour communications série. Valeur de 0 à F. Pour identifier à quel servodriver l'ordinateur accède en communications RS232 lorsqu'il y a plusieurs servodrivers.

Noms des éléments du servodriver



Servodriver MECHATROLINK-II



Servodriver analogique / impulsions

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

Caractéristiques E/S

Connecteur du circuit principal (CNA) européennes

Symbole	Nom	Fonction
L1	Entrée d'alimentation circuits principaux	Bornes d'entrée d'alimentation c.a. pour le circuit principal **Remarque :** pour les servodrivers monophasés, connectez l'entrée de l'alimentation à L1 et L3
L2		
L3		
L1C	Entrée d'alimentation de circuit de contrôle	Bornes d'entrée d'alimentation c.a. pour le circuit de contrôle
L2C		

Spécifications des connecteurs du servomoteur (CNB)

Symbole	Nom	Fonction	
B1	Bornes de connexion de résistance de régénération externe	Jusqu'à 400 W :	Si l'énergie de régénération est trop élevée, branchez une résistance de régénération externe entre B1 et B2.
B2			
B3		De 750 W à 1,5 kW :	Normalement B2 et B3 sont connectés. Si l'énergie de régénération est élevée, retirez le cavalier de court-circuit entre B2 et B3 et connectez une résistance de régénération externe entre B1 et B2.
U	Bornes de connexion du servomoteur	Bornes pour les sorties vers le servomoteur	
V			
W			
⏚			
⏚	Terre	Connecteur terre. À la terre à 100 Ω ou moins.	

Signaux d'E/S (CN1) – Signaux d'entrée (pour servodrivers MECHATROLINK-II)

N° broche	Nom du signal	Fonction	
1	+24 VIN	Entrée d'alimentation de contrôle pour signaux de séquence : les utilisateurs doivent fournir une alimentation +24 V obligatoire. Plage de tension acceptable : 12 à 24 Vc.c.	
2	STOP	Entrée d'arrêt d'urgence	Entrée pour l'arrêt d'urgence. Réglage par défaut de la fonction d'arrêt d'urgence : activée.
3	EXT3	Signaux de verrouillage externe	Cette entrée de signal externe verrouille le compteur d'impulsion de rétroaction de valeur courante. La largeur de signal minimale doit être 1 ms.
4	EXT2		
5	EXT1		
22	IN1	Entrée d'utilisation générale externe 0	Cette entrée est utilisée comme entrée d'utilisation générale externe.
6	IN0	Entrée d'utilisation générale externe 1	
23	IN2	Entrée d'utilisation générale externe 2	
7	PCL	Entrée limite de couple avant	Ce signal d'entrée sélectionne la limite de couple.
8	NCL	Entrée limite de couple inverse	
19	POT	Entrée marche avant interdite	Entrée de dépassement de rotation du driver avant / inverse. Arrête le servomoteur quand la pièce mobile passe au-delà de la plage autorisée de déplacement.
20	NOT	Entrée marche inversée interdite	
21	DEC	Entrée de proximité d'origine	Connecte le signal d'entrée de proximité d'origine pour l'opération de recherche d'origine.
34	BAT	Entrée batterie de secours pour le codeur absolu	Broche de connexion pour la batterie de secours du codeur absolu. Ne pas connecter quand une batterie est raccordée au câble codeur du servomoteur.
33	BATCOM		

Signaux d'E/S (CN1) – signaux de sortie (pour servodrivers MECHATROLINK-II)

N° broche	Nom du signal	Fonction
15	/ALM	La sortie se coupe lorsqu'une alarme est générée dans le servodriver.
16	ALMCOM	
29	OUTM2	Sortie d'utilisation générale La fonction de cette sortie est sélectionnée en modifiant le paramètre : INP1 (positionnement terminé), VCMP (signal de conformité de la vitesse), TGON (détection de la vitesse de rotation du servomoteur), READY (servo prêt), CLIM (détection de limite de courant), VLIM (détection de limite de vitesse), BKIR (verrouillage du frein), WARN (signal d'avertissement)
30	OUTM2COM	
31	OUTM3	
32	OUTM3COM	
36	OUTM1	
35	OUTM1COM	

Signaux d'E/S (CN1) – Signaux d'entrée (pour servodrivers analogiques / à impulsions)

N° broche	Commutation du mode	Nom du signal	Fonction
1	Position	+24 VCW	Entrée d'impulsion de référence pour driver en ligne et collecteur ouvert en fonction du paramétrage. Mode d'entrée : Signe +train d'impulsions Impulsion d'inversion / de progression (impulsion CCW / CW) Impulsion biphasée (différentiel de phase 90°)
3		+Sens horaire	
4		–CW	
2		+24 VCW	
5		+Sens antihoraire	
6		–CCW	
44		+CWLD	Entrée d'impulsion de référence pour driver en ligne uniquement. Mode d'entrée : Impulsion d'inversion / de progression (impulsion avant / arrière)
45		–CWLD	
46		+CCWLD	
47		–CCWLD	
14	Vitesse	REF	Entrée de la référence de vitesse : ±10 V / vitesse nominale du moteur (le gain d'entrée peut être modifié à l'aide d'un paramètre).
	Couple de rotation	TREF1	Entrée de référence de couple : ±10 V / couple nominal du moteur (le gain d'entrée peut être modifié à l'aide d'un paramètre).
		VLIM	Entrée limite de vitesse ±10 V / vitesse nominale du moteur (le gain d'entrée peut être modifié à l'aide d'un paramètre).
15	–	AGND1	Masse de signal analogique

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

N° broche	Commutation du mode	Nom du signal	Fonction	
16	Couple de rotation	TREF2	Entrée de référence de couple : ±10 V / couple nominal du moteur (le gain d'entrée peut être modifié à l'aide d'un paramètre).	
	Position / vitesse	PCL	Entrée limite de couple avant : ±10 V / couple nominal du moteur (le gain d'entrée peut être modifié à l'aide d'un paramètre).	
18		NCL	Entrée limite de couple inverse : ±10 V / couple nominal du moteur (le gain d'entrée peut être modifié à l'aide d'un paramètre).	
17	–	AGND	Masse de signal analogique	
7	Commun	+24 VIN	Entrée d'alimentation de contrôle pour signaux de séquence : les utilisateurs doivent fournir une alimentation +24 V obligatoire (12 à 24 V).	
29		RUN	Servo ON : cela met le servo ON.	
26	Position	DFSEL	Commutation de filtre de vibrations	Active le filtre de vibrations conformément au paramétrage.
	Vitesse	PNSEL	Commutateur de direction de rotation de la commande de vitesse	
	Vitesse / Couple	VZERO	Désignation de vitesse nulle	La commande de vitesse est considérée comme 0. Cette fonction est activée / désactivée par paramètre.
27	Commun	GSEL	Commutation de gain	Active la valeur de gain conformément au paramétrage.
		TLSEL	Commutateur de limite de couple.	
28	Position	GESEL	Commutation de réducteur électronique	Commute le numérateur du rapport du réducteur électronique.
	Vitesse	VSEL3	Sélection de vitesse interne 3	Entrée de sélection du paramètre de vitesse désiré au cours d'une opération interne de vitesse. La sélection de vitesse combine cette entrée aux entrées VSEL1 et VSEL2.
30	Position	ECRST	Entrée de réinitialisation de compteur d'erreur.	Réinitialise le compteur d'erreur de position.
	Vitesse	VSEL2	Sélection de vitesse interne 2	Entrée de sélection du paramètre de vitesse désiré au cours d'une opération interne de vitesse. La sélection de vitesse combine cette entrée aux entrées VSEL1 et VSEL3.
31	Commun	RESET	Entrée de réinitialisation de l'alarme	Déverrouille le statut de l'alarme. Le compteur d'erreur est réinitialisé lorsque l'alarme l'est également.
32	Position / Vitesse / Couple	TVSEL	Commutation de mode de contrôle	Position ↔ vitesse Position ↔ couple Couple ↔ vitesse } Autorise la commutation du mode de contrôle
33	Position	IPG	Entrée d'interdiction d'impulsion. Entrée numérique d'interdiction de l'impulsion de référence de position.	
	Vitesse	VSEL1	Sélection de vitesse interne 1	Entrée de sélection du paramètre de vitesse désiré au cours d'une opération interne de vitesse. La sélection de vitesse combine cette entrée aux entrées VSEL2 et VSEL3.
8	Commun	NOT	Marche inversée interdite	Dépassement interdit : arrête le servomoteur quand la pièce mobile passe au-delà de la plage autorisée de déplacement.
9		POT	Marche avant interdite	
20	Commun	SEN	Entrée de capteur ON. Signal de demande de données d'origine en cas d'utilisation d'un codeur absolu.	
13		SENGND	Masse de signal de capteur ON.	
42	Commun	BAT (+)	Bornes de connexion de la batterie de secours lorsque l'alimentation du codeur absolu est interrompue. Ne pas connecter si un câble de batterie de secours du codeur absolu est utilisé.	
43		BATGND (–)		
50		FG	Terre	

Signaux d'E/S (CN1) – Signaux de sortie (pour servodrivers analogiques / impulsions)

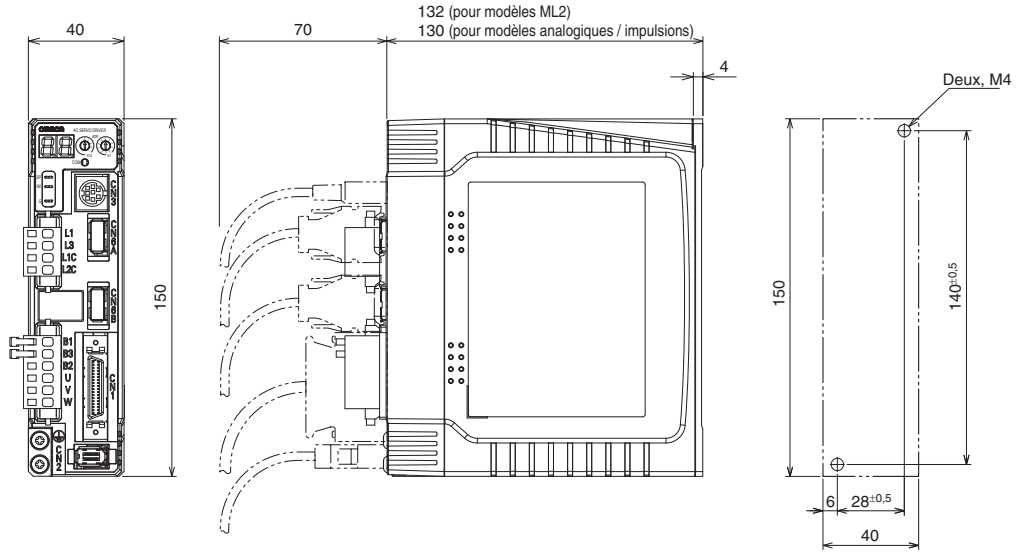
N° broche	Commutation du mode	Nom du signal	Fonction	
21	Commun	+A	Codeur phase A+	Les signaux du codeur sont émis conformément au paramètre du numérateur de division du codeur. Il s'agit de la sortie driver en ligne (équivalent de R422).
22		–A	Codeur phase A–	
49		+B	Codeur phase B+	
48		–B	Codeur phase B–	
23		+Z	Codeur phase Z+	
24		–Z	Codeur phase Z–	
19		Z	Sortie codeur phase Z	La phase Z est émise pour les signaux codeurs. Sortie collecteur ouvert.
25		ZCOM	Codeur phase Z commun	
11		BKIR	Sortie du signal de desserrage du frein	Signal de temporisation pour utilisation du frein électromagnétique sur un moteur.
10		BKIRCOM		
35		READY	Servo prêt : ON s'il n'y a pas d'alarme de servo lorsque l'alimentation de contrôle / circuit principal passe à ON.	
34		READYCOM		
37		/ALM	Alarme Servo : passe OFF en cas de détection d'erreur.	
36		ALMCOM		
39	Vitesse / couple	TGON	Détection de vitesse de rotation du moteur. Cette sortie passe à ON lorsque la vitesse de rotation du moteur atteint la vitesse paramétrée.	
38		TGONCOM		
39	Position	INP	Sortie de positionnement terminé : passe à ON lorsque l'erreur de position est égale au paramètre déterminé.	
38		INPCOM		
–	–	INP2	Sortie de positionnement terminé 2	La fonction des signaux de sortie alloués aux broches 11, 10, 34 à 39 peut être modifiée par ces options de paramétrage.
		P-CMD	Statut de commande de position	
		ZSP	Vitesse zéro	
		WARN1	Avertissement 1	
		WARN2	Avertissement 2	
		ALM-ATB	Sortie d'alarme	
		VCMP	Sortie de conformité de vitesse	
		V-CMD	statut de commande de vitesse	
		V-LIMIT	Détection de limite de vitesse	
		T-LIMIT	Détection de limite de couple	
12	Commun	OUTM1	Sortie d'utilisation générale 1	Utiliser la configuration des paramètres pour affecter la fonction souhaitée
40		OUTM2	Sortie d'utilisation générale2	
41		COM	Commun standard	Commun des sorties

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

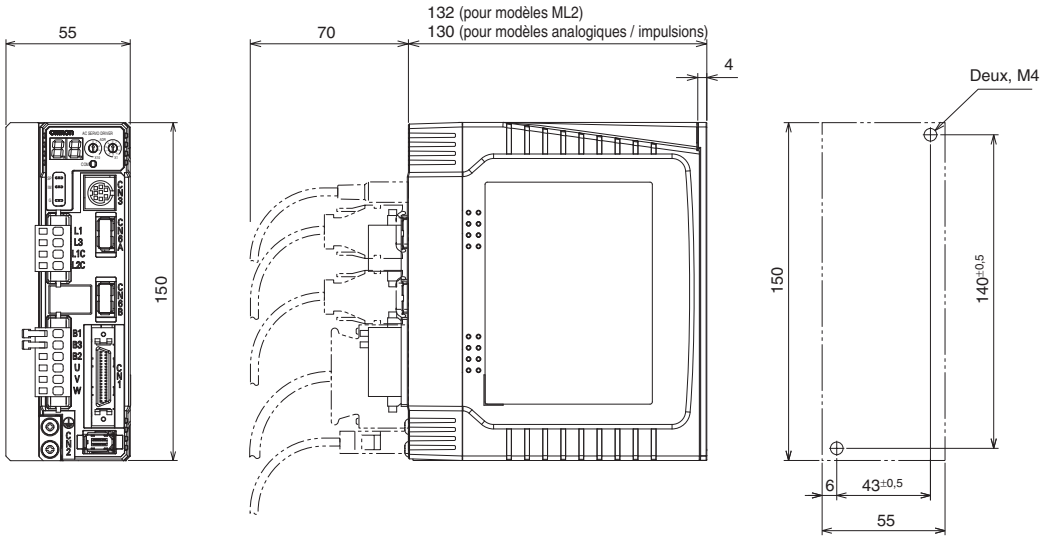
Dimensions

Servodrivers

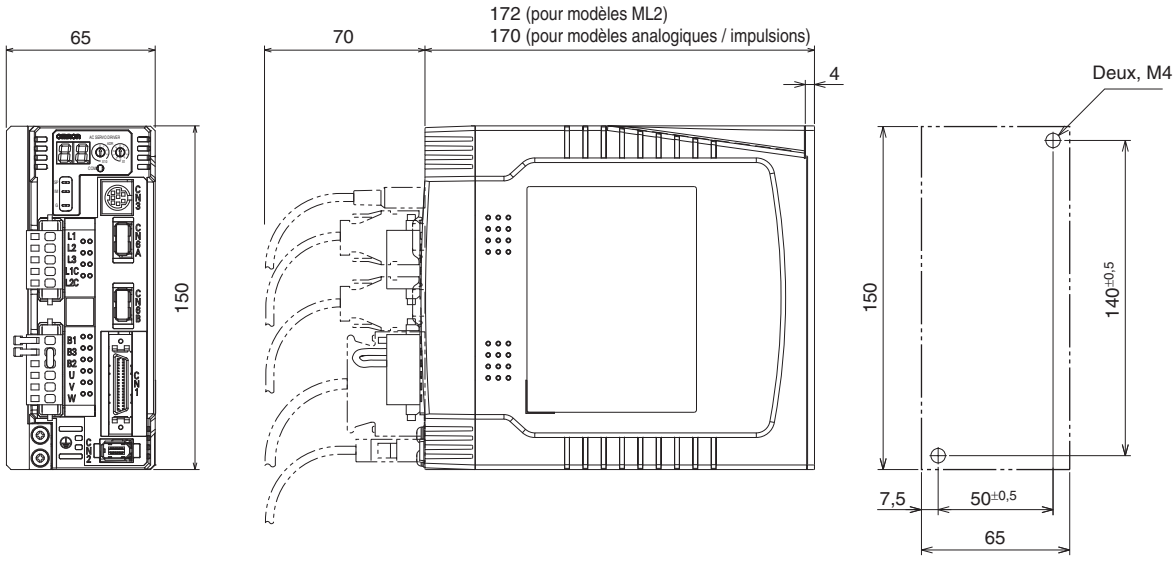
R88D-GN01/02H-ML2, R88D-GT01/02H (200 V, 100 à 200 W)



R88D-GN04H-ML2, R88D-GT04H (200 V, 400 W)

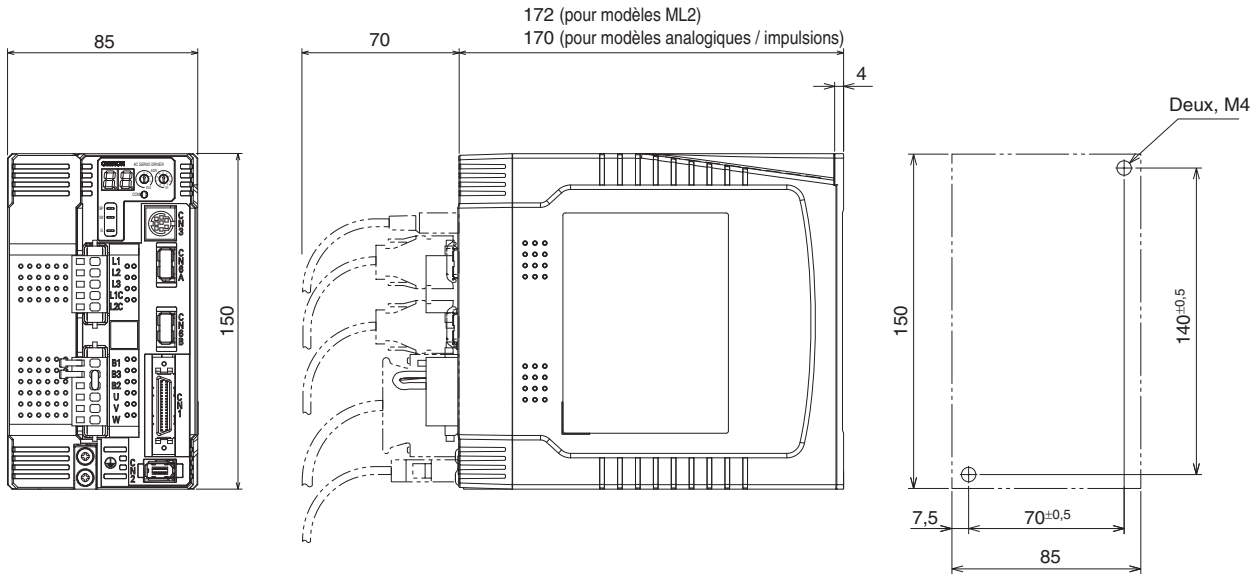


R88D-GN08H-ML2, R88D-GT08H (200 V, 750 W)

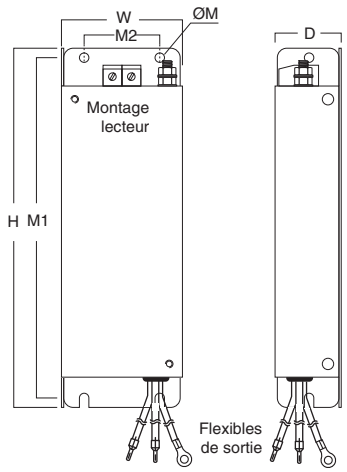


AUDIN - 8, avenue de la malle - 51370 Saint Brice Courcelles - Tel : 03.26.04.20.21 - Fax : 03.26.04.28.20 - Web : http: www.audin.fr - Email : info@audin.fr

R88D-GN10/15H-ML2, R88D-GT10/15H (200 V, 1 kW à 1,5 kW)



Filtres

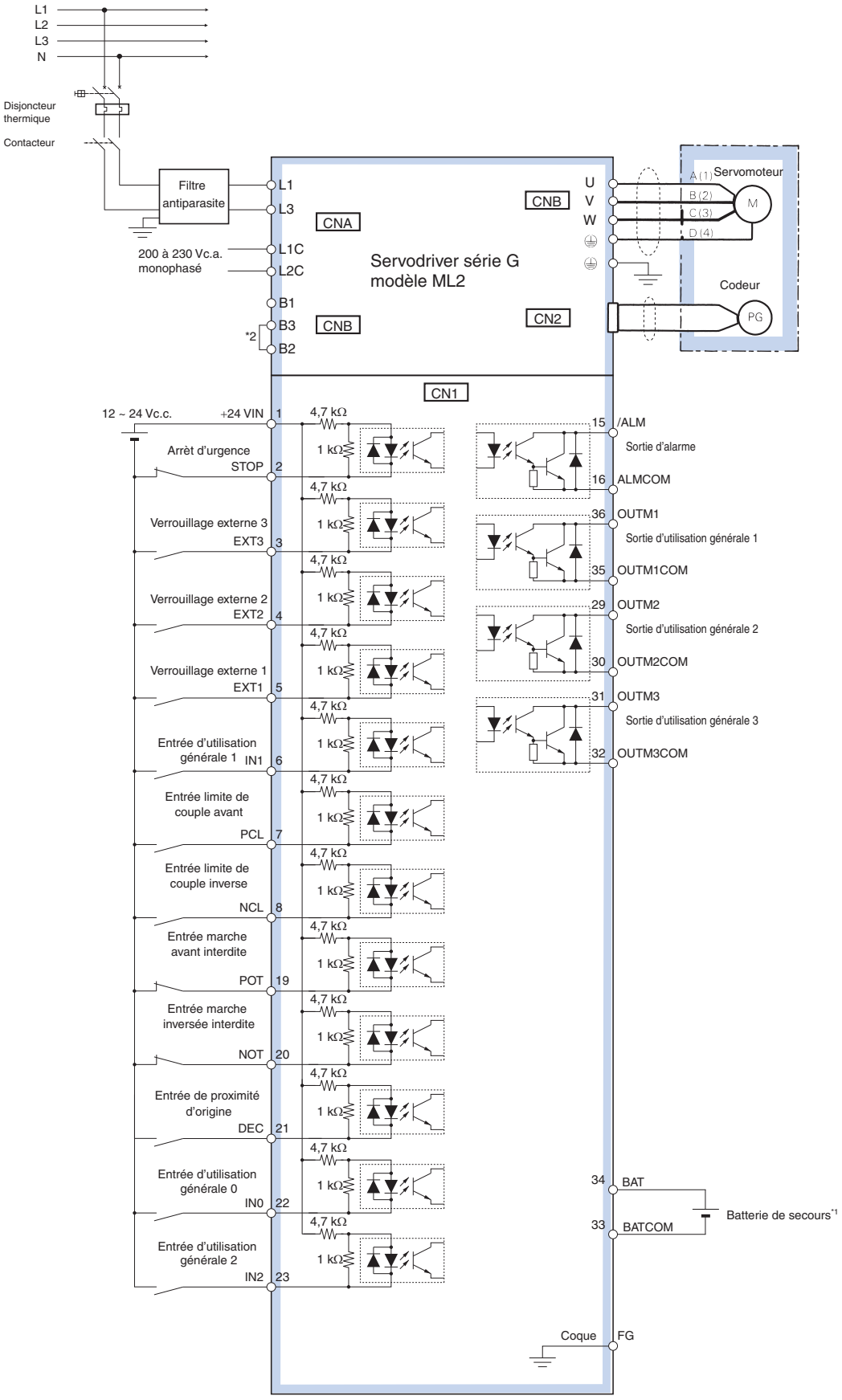


Modèle de filtre	Courant nominal	Courant de fuite	Dimensions externes			Dimensions d'installation		Fixation du filtre	Tension nominale
			H	W	D	M1	M2		
R88A-FIK102-RE	2,4 A	3,5 mA	190	42	44	180	20	M4	250 Vc.a. monophasé
R88A-FIK104-RE	4,1 A	3,5 mA	190	57	30	180	30	M4	
R88A-FIK107-RE	6,6 A	3,5 mA	190	64	35	180	40	M4	
R88A-FIK114-RE	14,2 A	3,5 mA	190	86	35	180	60	M4	

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

Installation

Monophasé, 230 Vc.a.

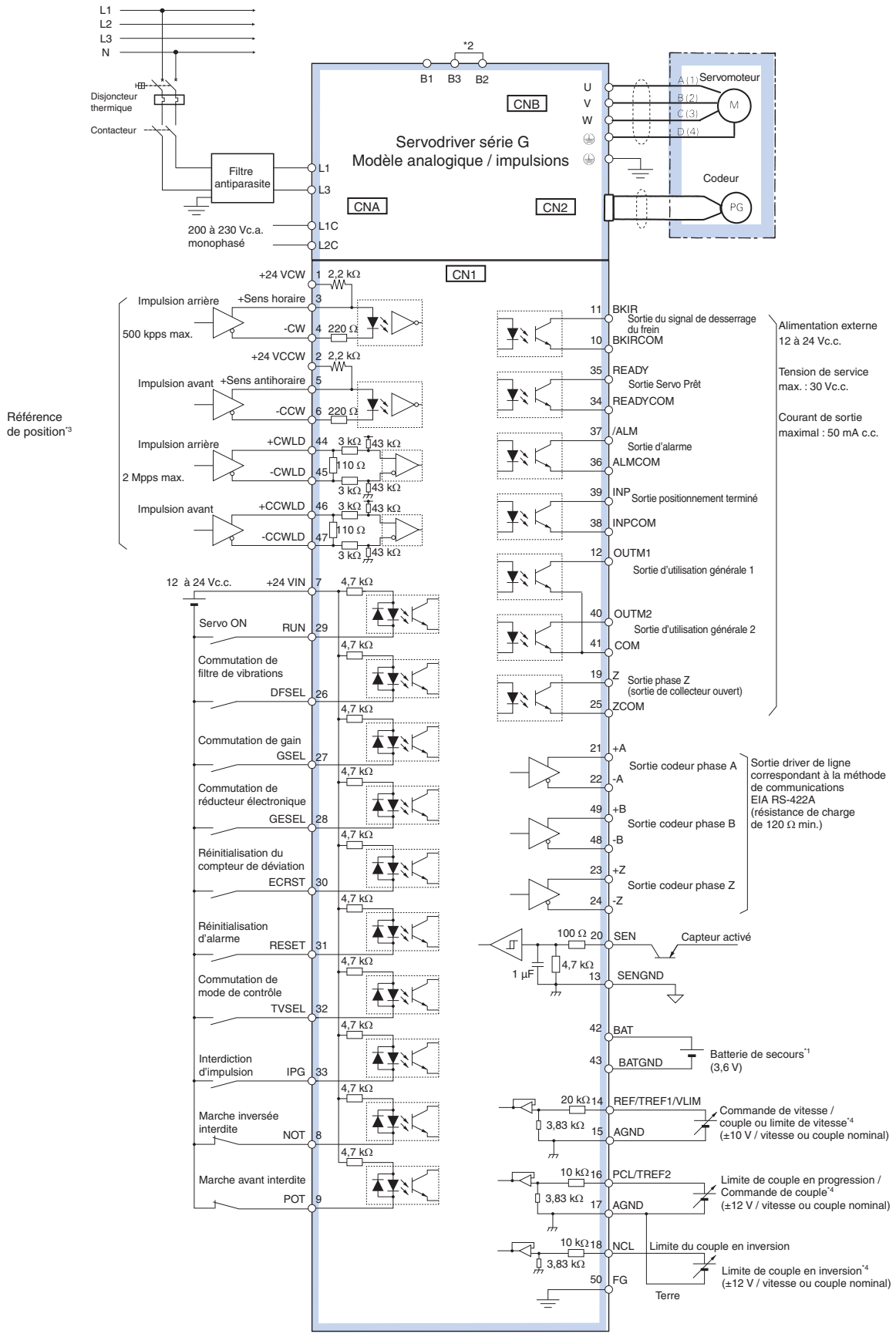


*1 Utilisez uniquement en présence d'un codeur absolu. Si une batterie de secours est connectée au connecteur d'E/S CN1, un câble du codeur avec batterie n'est pas nécessaire.

*2 Pour les servodrivers à partir de 750 W, B2 et B3 sont court-circuités. Si la résistance régénérative interne ne suffit pas, retirez le câble entre B2 et B3 et connectez une résistance externe entre B1 et B2.

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

Monophasé, 230 Vc.a.

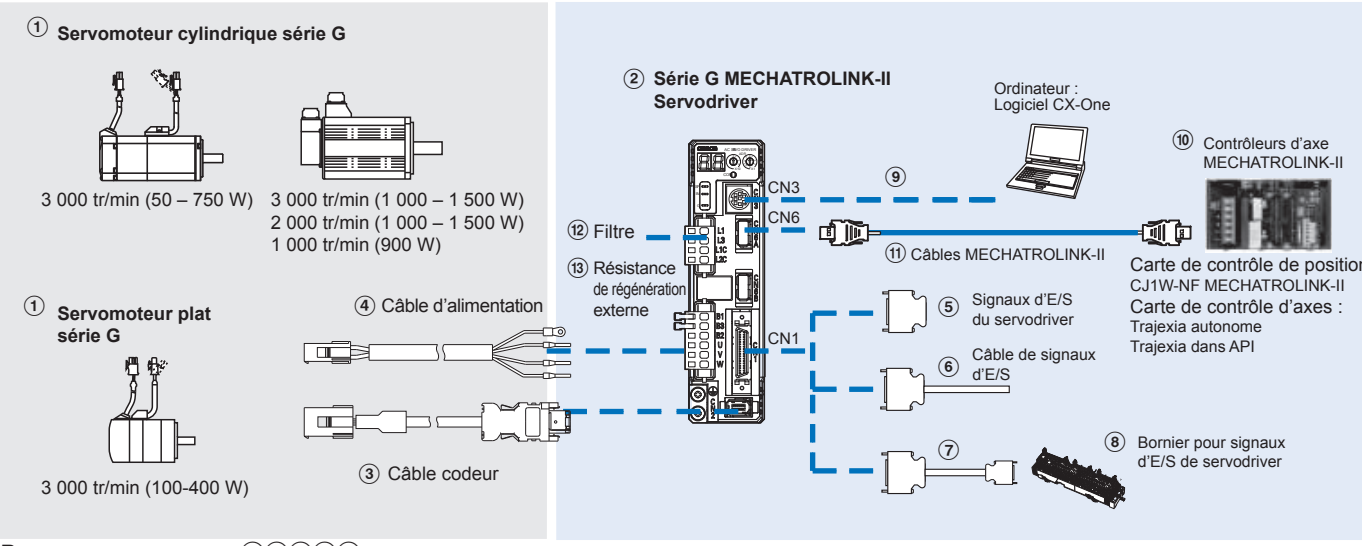


*1 Utilisez uniquement en présence d'un codeur absolu. Si une batterie de secours est connectée au connecteur d'E/S CN1, un câble du codeur avec batterie n'est pas nécessaire.
*2 Pour les servodrivers à partir de 750 W, B2 et B3 sont court-circuités. Si la résistance régénérative interne ne suffit pas, retirez le câble entre B2 et B3 et connectez une résistance externe entre B1 et B2.
*3 Uniquement disponible en mode de contrôle de position.
*4 La fonction d'entrée dépend du mode de contrôle utilisé (contrôle de position, de vitesse ou de couple).

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

Informations pour la commande

Configuration de référence du modèle série G MECHATRONIC-II



Remarque : Les symboles ①②③④⑤… indiquent la séquence recommandée pour sélectionner les composants d'un servosystème série G

Servomoteurs, câbles d'alimentation et de codeur

Remarque : ①③④ Consultez le chapitre sur les servomoteurs série G pour la sélection du servomoteur, des câbles moteur et des connecteurs

Servodrivers

	Caractéristiques		Modèle de servodriver	① Servomoteurs rotatifs compatibles	
				Type cylindrique	Modèle plat
②	200 Vc.a. monophasé	100 W	R88D-GN01H-ML2	R88M-G05030□	R88M-GP10030□
				R88M-G10030□	
		200 W	R88D-GN02H-ML2	R88M-G20030□	R88M-GP20030□
		400 W	R88D-GN04H-ML2	R88M-G40030□	R88M-GP40030□
		750 W	R88D-GN08H-ML2	R88M-G75030□	–
		1,0 kW	R88D-GN10H-ML2	R88M-G1K020T□	–
		1,5 kW	R88D-GN15H-ML2	R88M-G90010T□	–
				R88M-G1K030T□	–
				R88M-G1K520T□	–
				R88M-G1K530T□	–

Câbles de contrôle (pour CN1)

Symbole	Nom	Connecter à		Modèle
⑤	Kit connecteurs d'E/S	Signaux d'E/S du servodriver	–	R88A-CNU01C
⑥	Câble standard		1 m	R88A-CPGB001S-E
			2 m	R88A-CPGB002S-E
⑦	Câble bornier		1 m	XW2Z-100J-B33
			2 m	XW2Z-200J-B33
⑧	Bornier		–	XW2B-20G4
				XW2B-20G5
				XW2D-20G6

Câble d'ordinateur (pour CN3)

Symbole	Nom		Modèle
⑨	Câble d'ordinateur RS232	2 m	R88A-CCG002P2

Contrôleurs d'axe MECHATRONIC-II

Symbole	Nom	Modèle
⑩	Contrôleur d'axe autonome Trajexia	TJ2-MC64 (64 axes)
		TJ1-MC16 (16 axes)
		TJ1-MC04 (4 axes)
	Contrôleur d'axes Trajexia-API	CJ1W-MCH72 (30 axes)
		CJ1W-MC472 (4 axes)
	Carte de contrôle de position pour API CJ1	CJ1W-NCF71 (16 axes)
		CJ1W-NC471 (4 axes)
		CJ1W-NC271 (2 axes)
	Carte de contrôle de position pour API CS1	CS1W-NCF71 (16 axes)
		CS1W-NC471 (4 axes)
		CS1W-NC271 (2 axes)

Câbles MECHATRONIC-II (pour CN6)

Symbole	Caractéristiques	Longueur	Modèle
⑪	MECHATRONIC-II MECHATRONIC-II	–	JEPMC-W6022-E
	Câbles MECHATRONIC-II	0,5 m	JEPMC-W6003-A5-E
		1 m	JEPMC-W6003-01-E
		3 m	JEPMC-W6003-03-E
		5 m	JEPMC-W6003-05-E
		10 m	JEPMC-W6003-10-E
		20 m	JEPMC-W6003-20-E
		30 m	JEPMC-W6003-30-E

Filtres

Symbole	Servomoteur applicable	Modèle de filtre	Courant nominal	Courant de fuite	Courant nominale
⑫	R88D-GN01H□ R88D-GN02H□	R88A-FIK102-RE	2,4 A	3,5 mA	250 Vc.a. mono-phasé
	R88D-GN04H□	R88A-FIK104-RE	4,1 A	3,5 mA	
	R88D-GN08H□	R88A-FIK107-RE	6,6 A	3,5 mA	
	R88D-GN10H□ R88D-GN15H□	R88A-FIK114-RE	14,2 A	3,5 mA	

Résistance de régénération externe

Symbole	Modèle d'unité de résistance régénérative	Caractéristiques
⑬	R88A-RR08050S	50 Ω, 80 W
	R88A-RR080100S	100 Ω, 80 W
	R88A-RR22047S	47 Ω, 220 W
	R88A-RR50020S	20 Ω, 500 W

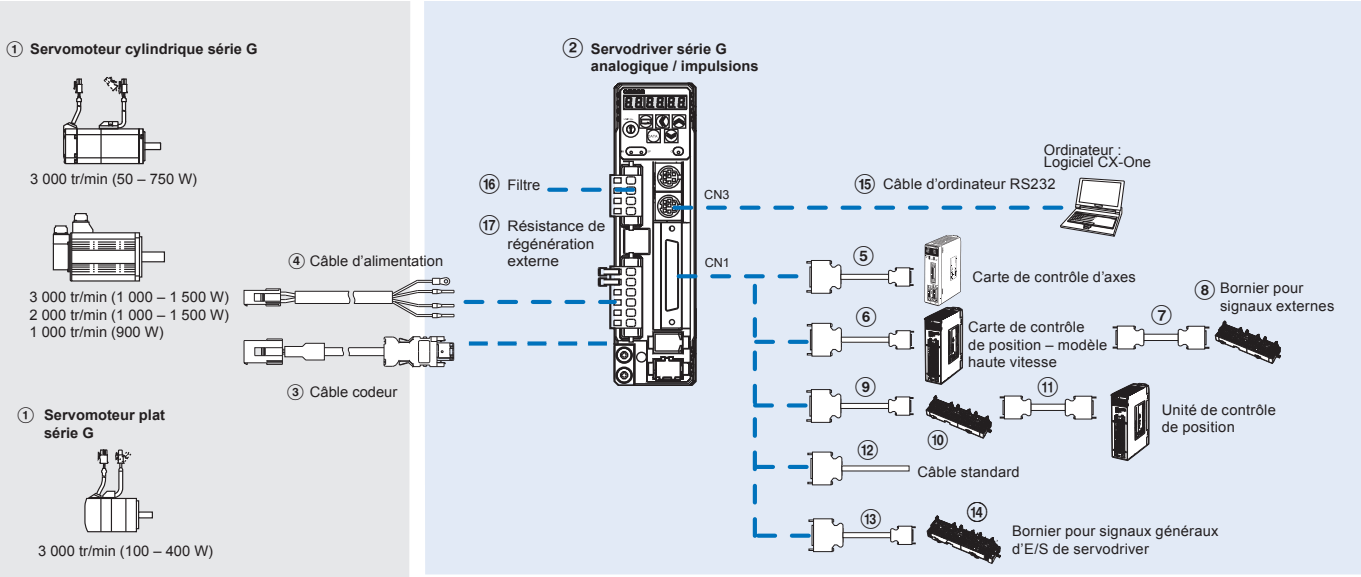
Logiciel PC

Caractéristiques	Modèle
Logiciel de configuration et de surveillance pour les servodrivers et variateurs de fréquence. (CX-Drive version 1.70 ou supérieure)	CX-Drive
Suite logicielle complète Omron incluant CX-Drive (CX-One version 3.10 ou supérieure)	CX-One

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

Informations pour la commande

Configuration de référence du modèle série G analogique / impulsions



Remarque : Les symboles ①②③④⑤… indiquent la séquence recommandée pour sélectionner les composants d'un servosystème série G

Servomoteurs, câbles d'alimentation et de codeur

Remarque : ①③④ Consultez le chapitre sur les servomoteurs série G pour la sélection du servomoteur, des câbles moteur et des connecteurs

Servodrivers

	Caractéristiques		Modèle de servodriver	① Servomoteurs rotatifs compatibles	
				Type cylindrique	Modèle plat
②	200 Vc.a. monophasé	100 W	R88D-GT01H	R88M-G05030□	R88M-GP10030□
				R88M-G10030□	
		200 W	R88D-GT02H	R88M-G20030□	R88M-GP20030□
		400 W	R88D-GT04H	R88M-G40030□	R88M-GP40030□
		750 W	R88D-GT08H	R88M-G75030□	–
		1,0 kW	R88D-GT10H	R88M-G1K020T□	–
		1,5 kW	R88D-GT15H	R88M-G90010T□	–
				R88M-G1K030T□	–
				R88M-G1K520T□	–
				R88M-G1K530T□	–

Câbles de contrôle (pour CN1)

Symbole	Description	Connecter à		Modèle
⑤	Câble de contrôle (1 axe)	Cartes de contrôle d'axes CS1W-MC221 CS1W-MC421	1 m	R88A-CPG001M1
			2 m	R88A-CPG002M1
			3 m	R88A-CPG003M1
			5 m	R88A-CPG005M1
	Câble de contrôle (2 axes)	Cartes de contrôle d'axes CS1W-MC221 CS1W-MC421	1 m	R88A-CPG001M2
			2 m	R88A-CPG002M2
			3 m	R88A-CPG003M2
			5 m	R88A-CPG005M2
⑥	Câble de contrôle (sortie Driver de ligne pour 1 axe)	Cartes de contrôle de position (modèle haute vitesse) CJ1W-NC234 CJ1W-NC434	1 m	XW2Z-100J-G9
			5 m	XW2Z-500J-G9
			10 m	XW2Z-10MJ-G9
	Câble de contrôle (sortie de collecteur ouvert pour 1 axe)	Cartes de contrôle de position (modèle haute vitesse) CJ1W-NC214 CJ1W-NC414	1 m	XW2Z-100J-G13
			3 m	XW2Z-300J-G13
	Câble de contrôle (sortie Driver de ligne pour 2 axes)	Cartes de contrôle de position (modèle haute vitesse) CJ1W-NC234 CJ1W-NC434	1 m	XW2Z-100J-G1
			5 m	XW2Z-500J-G1
			10 m	XW2Z-10MJ-G1
	Câble de contrôle (sortie de collecteur ouvert pour 2 axes)	Cartes de contrôle de position (modèle haute vitesse) CJ1W-NC214 CJ1W-NC414	1 m	XW2Z-100J-G5
			3 m	XW2Z-300J-G5

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

Symbole	Description	Connecter à		Modèle
⑦	Câble bornier pour signaux externes (pour commun des entrées, entrées de fonctionnement avant / arrière interdites, entrée d'arrêt d'urgence, entrée de proximité d'origine et entrée d'interruption)	Cartes de contrôle de position (modèle haute vitesse) CJ1W-NC234 CJ1W-NC434 CJ1W-NC214 CJ1W-NC414	0,5 m	XW2Z-C50X
			1 m	XW2Z-100X
			2 m	XW2Z-200X
			3 m	XW2Z-300X
			5 m	XW2Z-500X
			10 m	XW2Z-010X
⑧	Bornier pour signaux externes (vis M3, bornes à broches)		–	XW2B-20G4
	Bornier pour signaux extérieurs (vis M3.5, bornes arrondies / à fourche)		–	XW2B-20G5
	Bornier pour signaux extérieurs (vis M3, bornes arrondies / à fourche)		–	XW2D-20G6
⑨	Câble de l'unité de relais de servo au servodriver	CS1W-NC1□3, CJ1W-NC1□3, C200HW-NC113, CS1W-NC2□3/4□3, CJ1W-NC2□3/4□3, C200HW-NC213/413, CQM1H-PLB21 ou CQM1-CPU43	1 m	XW2Z-100J-B25
			2 m	XW2Z-200J-B25
		CJ1M-CPU21/22/23	1 m	XW2Z-100J-B31
			2 m	XW2Z-200J-B31
⑩	Bornier pour servo	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 ou CQM1-CPU43	–	XW2B-20J6-3B (1 axe)
		CJ1M-CPU21/22/23	–	XW2B-20J6-8A (1 axe) XW2B-40J6-9A (2 axes)
⑪	Câble de connexion de la carte de contrôle de position	CQM1H-PLB21 ou CQM1-CPU43	0,5 m	XW2Z-050J-A3
			1 m	XW2Z-100J-A3
		CS1W-NC113 ou C200HW-NC113	0,5 m	XW2Z-050J-A6
			1 m	XW2Z-100J-A6
		CS1W-NC213/413 ou 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-CPU21/22/23	0,5 m	XW2Z-050J-A33
			1 m	XW2Z-100J-A33
⑫	Câble standard	Pour les contrôleurs standard	1 m	R88A-CPG001S
			2 m	R88A-CPG002S
⑬	Câble bornier	Pour les contrôleurs standard	1 m	XW2Z-100J-B24
			2 m	XW2Z-200J-B24
⑭	Bornier (vis M3 et pour bornes à broches)		–	XW2B-50G4
	Bornier (vis M3,5 et pour bornes arrondies / à fourche)		–	XW2B-50G5
	Bornier (vis M3 et pour bornes arrondies / à fourche)		–	XW2D-50G6

Câble d'ordinateur (pour CN3)

Symbole	Nom		Modèle
⑮	Câble d'ordinateur RS232	2 m	R88A-CCG002P2

Filtres

Symbole	Servomoteur applicable	Modèle de filtre	Courant nominal	Courant de fuite	Courant nominale
⑯	R88D-GT01H R88D-GT02H	R88A-FIK102-RE	2,4 A	3,5 mA	250 Vc.a. mono-phasé
	R88D-GT04H	R88A-FIK104-RE	4,1 A	3,5 mA	
	R88D-GT08H	R88A-FIK107-RE	6,6 A	3,5 mA	
	R88D-GT10H R88D-GT15H	R88A-FIK114-RE	14,2 A	3,5 mA	

Résistance de régénération externe

Symbole	Modèle d'unité de résistance régénérative	Caractéristiques
⑰	R88A-RR08050S	50 Ω, 80 W
	R88A-RR080100S	100 Ω, 80 W
	R88A-RR22047S	47 Ω, 220 W
	R88A-RR50020S	20 Ω, 500 W

Connecteurs

Caractéristiques	Modèle
Kit connecteurs d'E/S, 50 broches (pour CN1)	R88A-CNU11C

Logiciel PC

Caractéristiques	Modèle
Logiciel de configuration et de surveillance pour les servodrivers et variateurs de fréquence. (CX-Drive version 1.70 ou supérieure)	CX-Drive
Suite logicielle complète Omron incluant CX-Drive (CX-One version 3.10 ou supérieure)	CX-One

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

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

Cat. No. I108E-FR-02

Les produits étant sans cesse améliorés, ces caractéristiques peuvent être modifiées sans préavis.

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

R7D-BP□, R88D-GP08H

Servodriver SmartStep 2

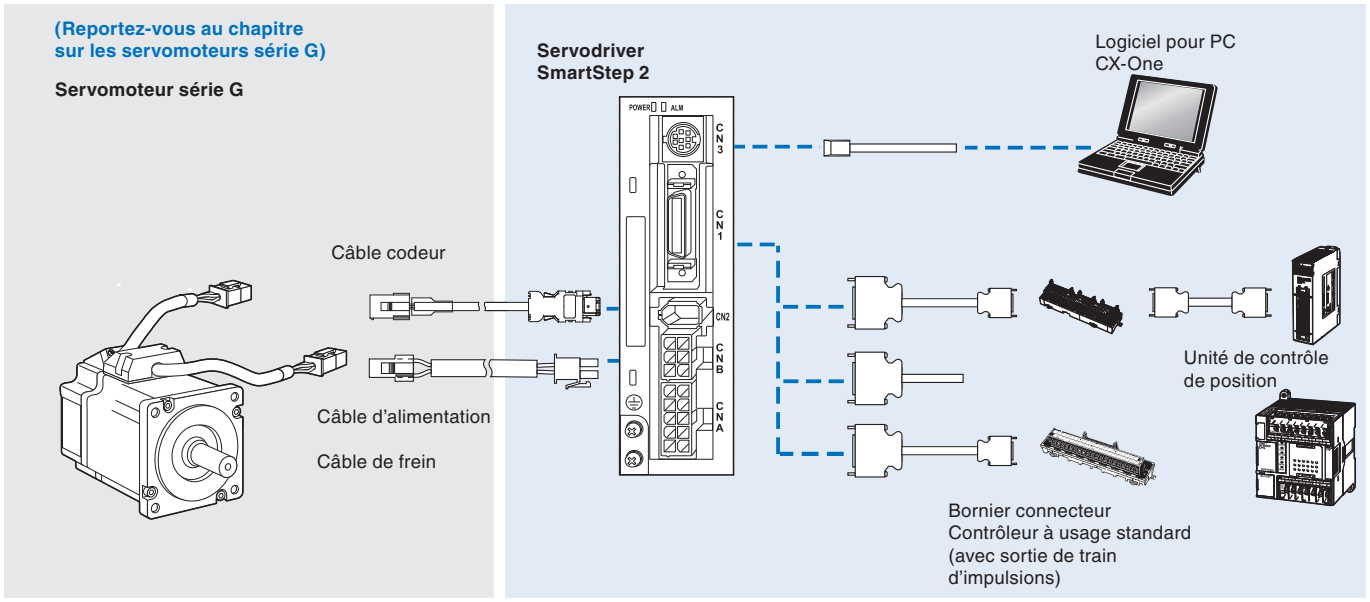
Un nouveau pas en avant en matière de simplicité de contrôle

- Réglage automatique en ligne et configuration simple
- Taille ultra-compacte. L'encombrement n'est que de 48 % par rapport à celui de la série SmartStep
- Deux limites du couple
- Réducteur électronique, quatre réglages de vitesse interne et grand choix de configurations d'impulsion
- Filtres adaptifs pour la suppression des vibrations et des résonances
- Configuration et mise en service à l'aide du logiciel CX Drive

Puissances

- 230 Vc.a. monophasé, 50 W à 750 W (0,16 à 2,4 Nm)

Configuration du système

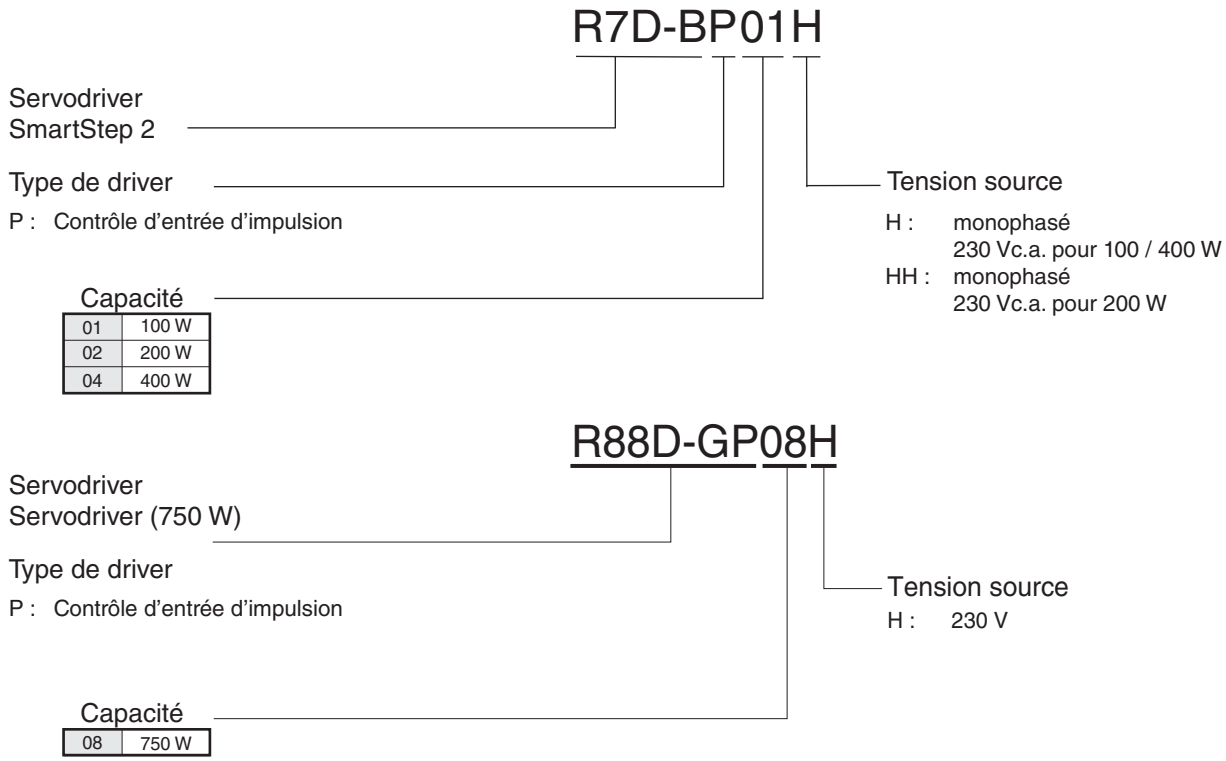


AUDIN - 8, avenue de la malle - 51370 Saint Brice Courcelles - Tel : 03.26.04.20.21 - Fax : 03.26.04.28.20 - Web : http: www.audin.fr - Email : info@audin.fr

Combinaison servomoteur / servodriver

Servomoteur							Servodriver SmartStep2
Famille		Tension	Vitesse	Couple nominal	Capacité	Modèle	
Cylindrique	50 – 750 W	230 V	3 000 min^{-1}	0,16 Nm	50 W	R88M-G05030H-□S2	R7D-BP01H
				0,32 Nm	100 W	R88M-G10030H-□S2	R7D-BP01H
				0,64 Nm	200 W	R88M-G20030H-□S2	R7D-BP02HH
				1,3 Nm	400 W	R88M-G40030H-□S2	R7D-BP04H
				2,4 Nm	750 W	R88M-G75030H-□S2	R88D-GP08H
Plat	100 – 400 W			0,32 Nm	100 W	R88M-GP10030H-□S2	R7D-BP01H
				0,64 Nm	200 W	R88M-GP20030H-□S2	R7D-BP02HH
				1,3 Nm	400 W	R88M-GP40030H-□S2	R7D-BP04H

Désignation du type de servodriver



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

Caractéristiques des servodrivers

Caractéristiques générales

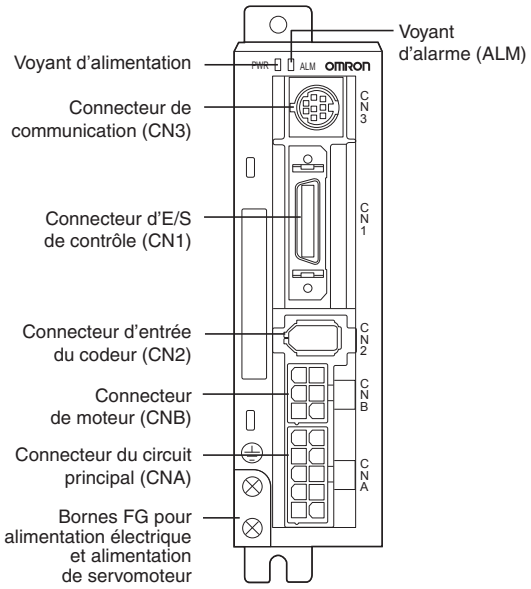
Élément	Caractéristiques
Température ambiante de fonctionnement	0 à 55 °C
Humidité ambiante de fonctionnement	90 % max. (sans condensation)
Température ambiante de stockage	–20 à 65 °C
Humidité ambiante de stockage	90 % max. (sans condensation)
Environnement de stockage et de fonctionnement	Sans gaz corrosifs
Résistance aux vibrations	10 à 60 Hz ; accélération : 5,9 m/s² (0,6 G) max.
Résistance d'impact	Accélération 19,6 m/s^2 max., 3 fois chaque dans les directions X, Y et Z,
Résistance d'isolement	Entre les bornes d'alimentation et la terre : 0,5 MΩ mini. (à 500 Vc.c.)
Rigidité diélectrique	Entre les bornes d'alimentation et la terre : 1 500 Vc.a. pendant 1 mn à 50 / 60 Hz Entre chaque signal de contrôle et la terre : 500 Vc.a. pendant 1 minute
Structure de protection	Intégré dans le panneau (IP10)
Normes internationales	Approuvé UL : UL 508C; cUL : cUL C22.2 n°14
	Approuvé CE : EMC EN55011 classe A groupe 1, EN 61000-6-2, directive basse tension EN50178

Performances

Élément	Modèle à entrée 200 Vc.a.			
	100 W	200 W	400 W	750 W
	R7D-BP01H	R7D-BP02HH	R7D-BP04H	R88D-GP08H
Courant de sortie continu (rms)	1,0 A	1,6 A	2,5 A	4 A
Courant de sortie momentané max. (rms)	3,3 A	4,9 A	7,8 A	14,1 A
Alimentation circuit principal	Monophasée, 200 à 240 Vc.a. (170 à 264 V), 50 / 60 Hz			Monophasée / triphasée, 200 à 240 Vc.a. (170 à 264 V), 50 / 60 Hz
Alimentation d'entrée de circuit de contrôle	–			Monophasée, 200 à 240 Vc.a. (170 à 264 V)
Méthode de contrôle	Méthode entièrement numérique			
Retour	10 000 impulsions / codeur rotatif incrémental			
Méthode de variation de fréquence	Méthode MLI basée sur IGBT			
Fréquence MLI	12 kHz		6 kHz	
Poids	0,35 kg	0,42 kg	0,42 kg	1,5 kg
Tension moteur compatible	200 V			
Réponse d'impulsion de commande	Driver de ligne : 500 kpps			
Capacité moteur compatible	50 W 100 W	200 W	400 W	750 W
Servomoteur applicable (R88M–)	G05030H G10030H GP10030H	G020030H GP20030H	G40030H GP40030H	G75030H

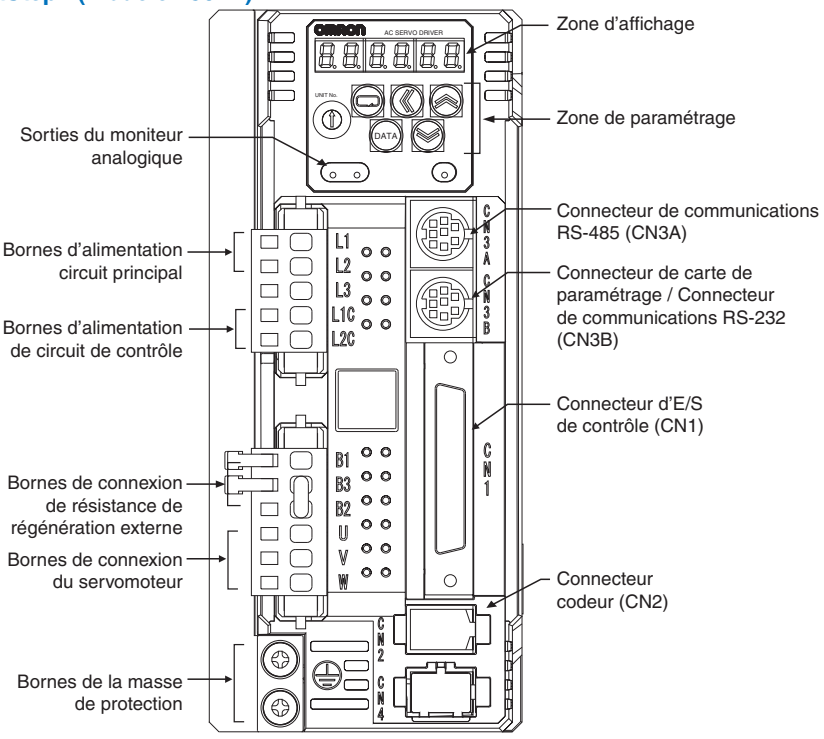
Noms des éléments du servodriver

Servodriver SmartStep2 (modèles 100 à 400 W)



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

Servodriver SmartStep2 (modèle 750 W)

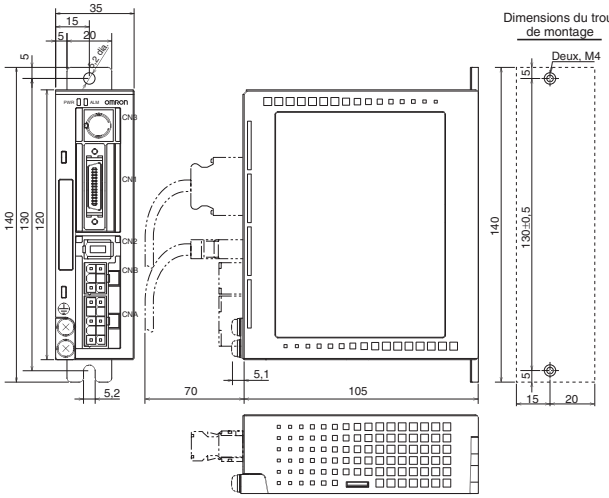


AUDIN - 8, avenue de la malle - 51370 Saint Brice Courcelles - Tel : 03.26.04.20.21 - Fax : 03.26.04.28.20 - Web : http: www.audin.fr - Email : info@audin.fr

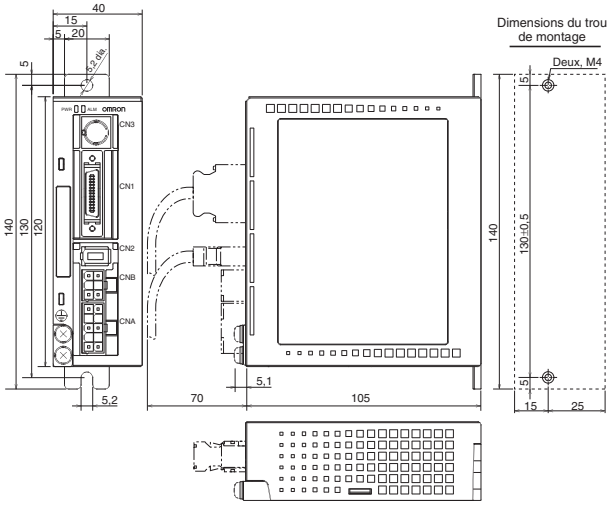
Dimensions

Servodrivers

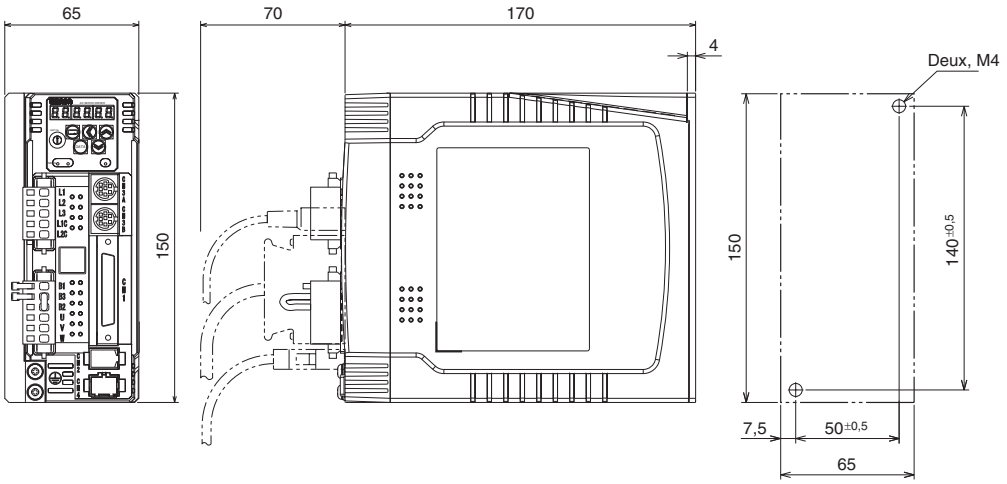
R7D-BP01H (230 V, 100 W)



R7D-BP02HH/04H (230 V, 200 à 400 W)

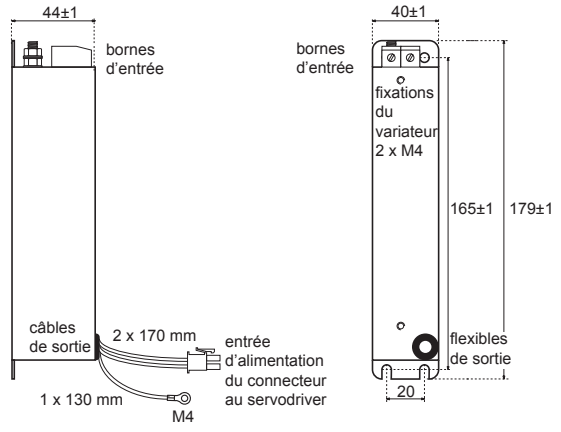


R88D-GP08H (230 V, 750 W)

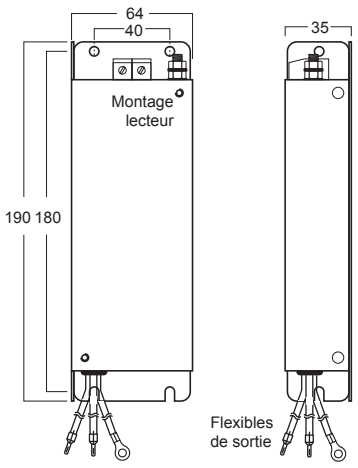


Filtres

R7A-FIB104-RE



R88A-FIK107-RE

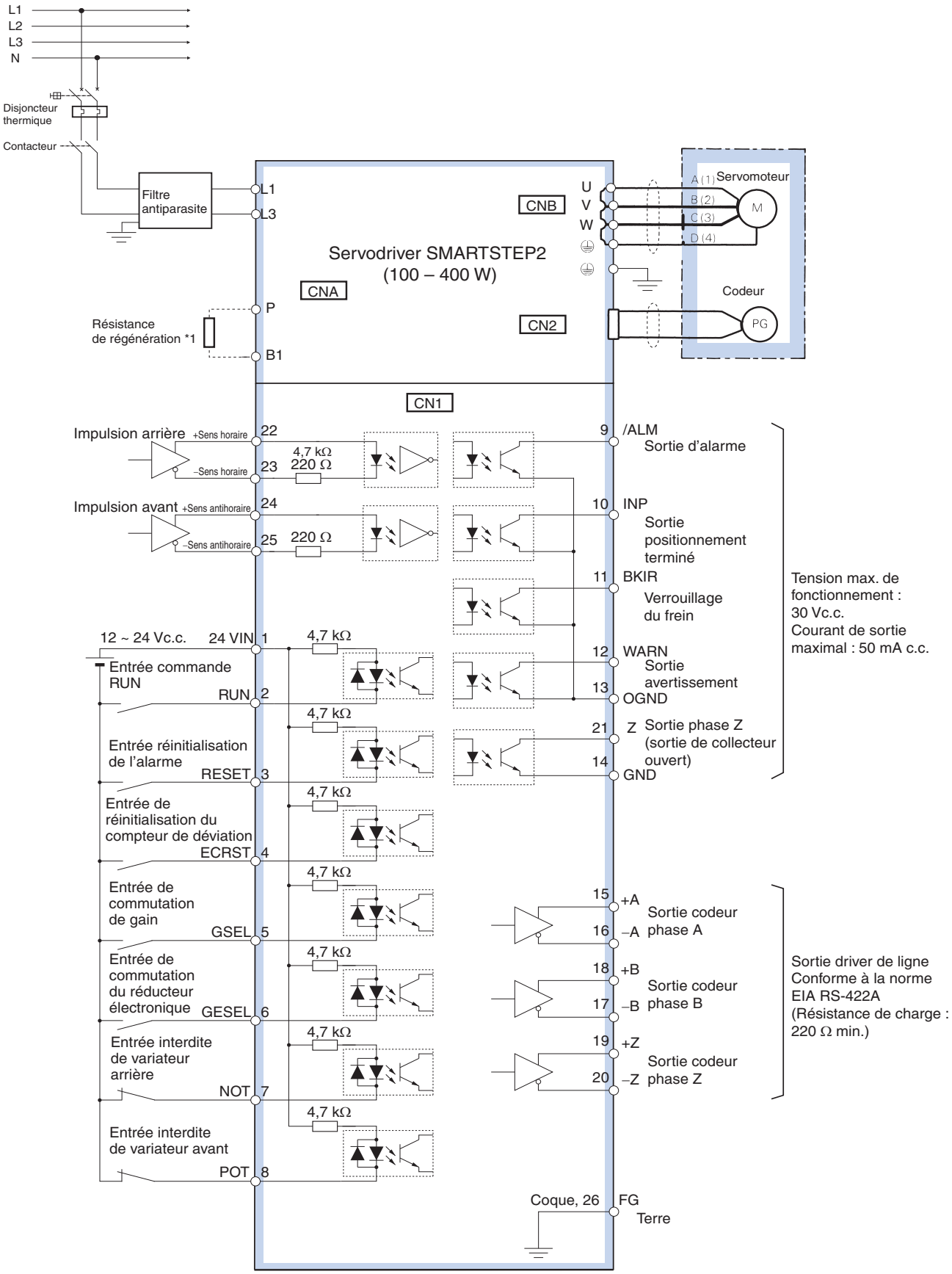


Modèle de filtre	Courant nominal	Courant de fuite	Tension nominale
R7A-FIB104-RE	4 A	3,5 mA	250 Vc.a. monophasé
R88A-FIK107-RE	6,6 A	3,5 mA	250 Vc.a. monophasé

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

Installation

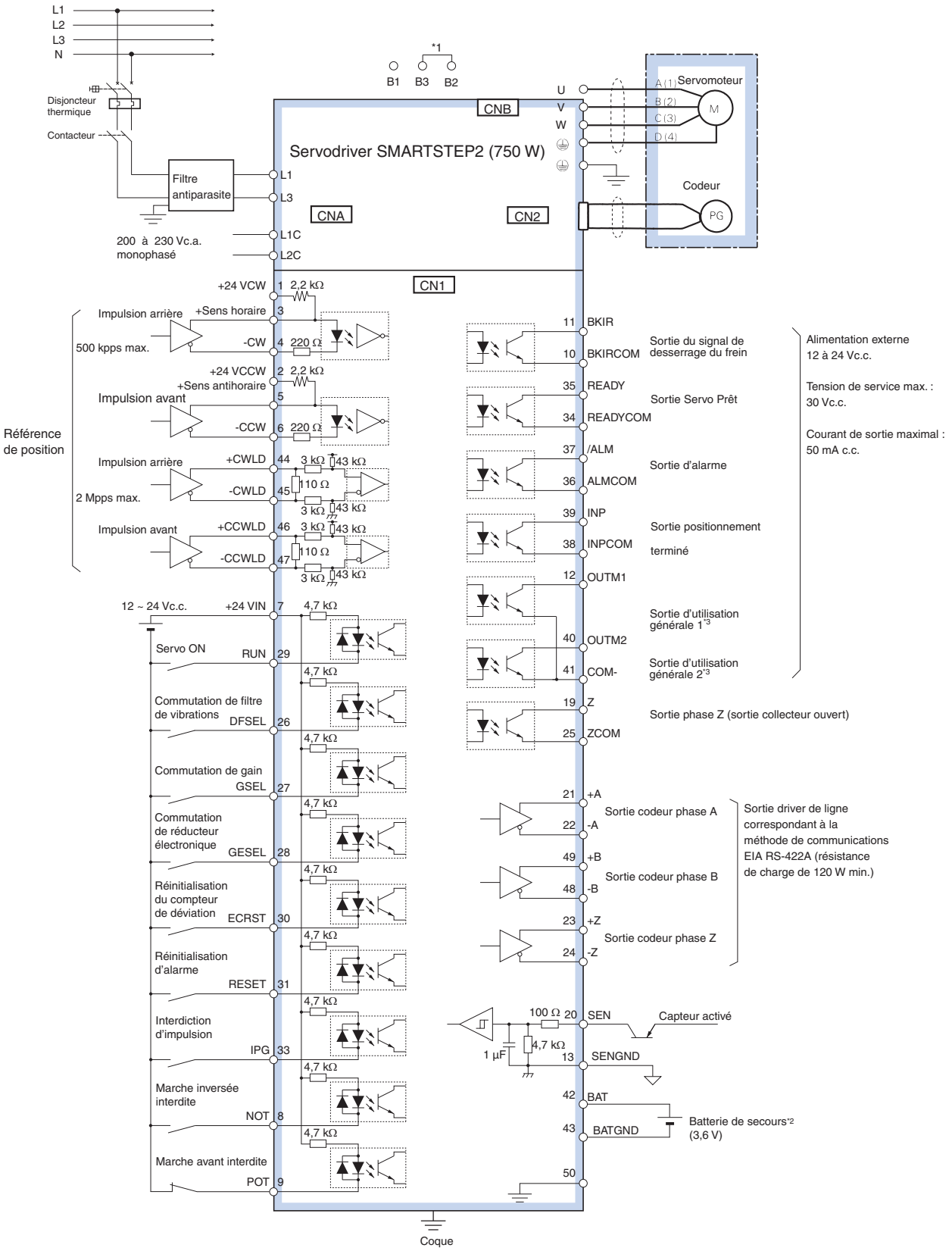
Monophasé, 230 Vc.a.



*1. Connexion d'une résistance de régénération externe impossible. Connectez cette résistance si l'énergie régénérative est supérieure à la capacité d'absorption d'énergie régénératrice du servodriver.

Remarque : 1. Le frein dynamique s'active lorsque l'alimentation électrique du circuit principal ou du circuit de contrôle est coupée.
2. Lorsque vous coupez l'alimentation du circuit principal, coupez également celle du signal RUN (entrée commande RUN).

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



*1 B3 – B2 sont court-circuitées. Si la résistance régénérative interne ne suffit pas, retirez le câble entre B2 et B3 et connectez une résistance régénérative externe entre B1 et B2.

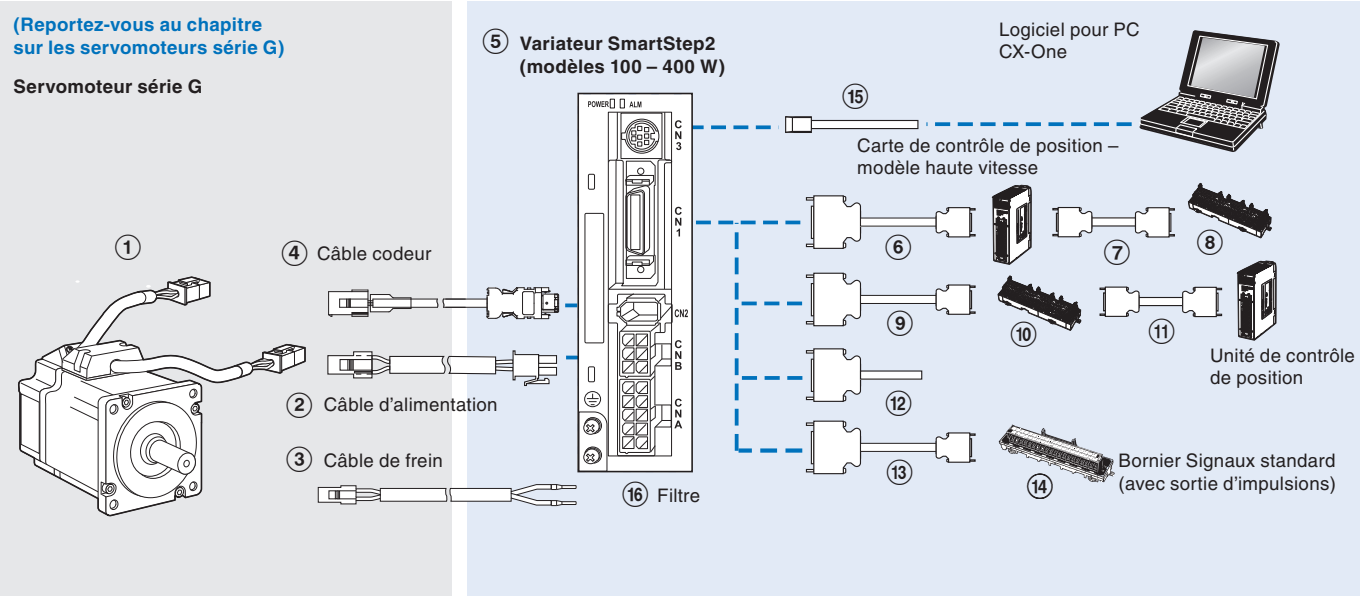
*2 Utilisez uniquement en présence d'un codeur absolu. Si une batterie de secours est connectée, un câble codeur avec batterie n'est pas nécessaire.

*3 Les valeurs par défaut sont ZSP (détection de vitesse zéro) pour OUTM1 et T-LIMIT (dans la limite de couple) pour OUTM2.

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

Références de commande

Configuration du servodriver SmartStep2 (100 à 400 W)



Remarque : Les symboles ①②③④⑤… indiquent la séquence recommandée pour sélectionner les composants d'un système servo SmartStep 2.

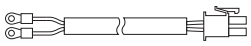
Servomoteur

Remarque : ①②③④ reportez-vous au chapitre relatif aux moteurs série G pour obtenir les caractéristiques détaillées du moteur et la sélection.

Servodrivers

Symbole	Caractéristiques		Modèle driver SmartStep 2	Servomoteurs compatibles ①	
				Modèle cylindrique	Modèle plat
⑤	200 Vc.a.	100 W	R7D-BP01H	R88M-G05030H-□	–
				R88M-G10030H-□	R88M-GP10030H-□
		200 W	R7D-BP02HH	R88M-G20030H-□	R88M-GP20030H-□
		400 W	R7D-BP04H	R88M-G40030H-□	R88M-GP40030H-□

Câbles d'alimentation (pour CNA)

Symbole	Caractéristiques	Modèle	Présentation
⑤	Câble d'entrée pour alimentation monophasée (connecteurs joints)	R7A-CLB002S2	

Câbles de contrôle (pour CN1)

Symbole	Description	Connecter à		Modèle
⑥	Câble de contrôle (sortie Driver de ligne pour 1 axe)	Carte de contrôle de position (modèle haute vitesse) CJ1W-NC234 CJ1W-NC434	1 m	XW2Z-100J-G12
			5 m	XW2Z-500J-G12
			10 m	XW2Z-10MJ-G12
	Câble de contrôle (sortie collecteur ouvert pour 1 axe)	Carte de contrôle de position (modèle haute vitesse) CJ1W-NC214 CJ1W-NC414	1 m	XW2Z-100J-G16
			3 m	XW2Z-300J-G16
	Câble de contrôle (sortie Driver de ligne pour 2 axes)	Carte de contrôle de position (modèle haute vitesse) CJ1W-NC234 CJ1W-NC434	1 m	XW2Z-100J-G4
			5 m	XW2Z-500J-G4
			10 m	XW2Z-10MJ-G4
	Câble de contrôle (sortie collecteur ouvert pour 2 axes)	Carte de contrôle de position (modèle haute vitesse) CJ1W-NC214 CJ1W-NC414	1 m	XW2Z-100J-G8
			3 m	XW2Z-300J-G8
⑦	Câble bornier pour signaux externes (pour commun des entrées, entrées de fonctionnement avant / arrière interdites, entrée d'arrêt d'urgence, entrée de proximité d'origine et entrée d'interruption)	Cartes de contrôle de position (modèle haute vitesse) CJ1W-NC234 CJ1W-NC434 CJ1W-NC214 CJ1W-NC414	0,5 m	XW2Z-C50X
			1 m	XW2Z-100X
			2 m	XW2Z-200X
			3 m	XW2Z-300X
			5 m	XW2Z-500X
			10 m	XW2Z-010X
⑧	Bornier pour signaux externes (avec vis M3 et pour bornes)		–	XW2B-20G4
	Bornier pour signaux externes (avec vis M3.5 et pour bornes arrondies / à fourche)		–	XW2B-20G5
	Bornier pour signaux externes (avec vis M3 et pour bornes à broches arrondies / à fourche)		–	XW2D-20G6

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

Symbole	Description	Connecter à		Modèle
⑨	Câble de l'unité de relais de servo au servodriver	CS1W-NC1□3, CJ1W-NC1□3, C200HW-NC113, CS1W-NC2□3/4□3, CJ1W-NC2□3/4□3, C200HW-NC213/413, CQM1H-PLB21 ou CQM1-CPU43-V1	1 m	XW2Z-100J-B29
			2 m	XW2Z-200J-B29
		CJ1M-CPU21/22/23	1 m	XW2Z-100J-B32
			2 m	XW2Z-200J-B32
⑩	Bornier pour servo	Carte de contrôle de position CS1W-NC1□3, CJ1W-NC1□3 ou C200HW-NC113	–	XW2B-20J6-1B (1 axe)
		Carte de contrôle de positionnement CS1W-NC2□3/4□3, CJ1W-NC2□3/4□3 ou C200HW-NC213/413	–	XW2B-40J6-2B (2 axes)
		CQM1H-PLB21 ou CQM1-CPU43-V1	–	XW2B-20J6-3B (1 axe)
		CJ1M-CPU21/22/23	–	XW2B-20J6-8A (1 axe)
				XW2B-40J6-9A (2 axes)
⑪	Câble de connexion de la carte de contrôle de position	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
		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
		CS1W-NC113 C200HW-NC113	0,5 m	XW2Z-050J-A6
			1 m	XW2Z-100J-A6
		CS1W-NC213/413 C200HW-NC213/413	0,5 m	XW2Z-050J-A7
			1 m	XW2Z-100J-A7
		CJ1M-CPU21/22/23	0,5 m	XW2Z-050J-A33
			1 m	XW2Z-100J-A33
		CQM1H-PLB21 CQM1-CPU43-V1	0,5 m	XW2Z-050J-A3
			1 m	XW2Z-100J-A3
⑫	Câble standard	Pour les contrôleurs standard	1 m	R7A-CPB001S
			2 m	R7A-CPB002S
⑬	Câble bornier	Pour les contrôleurs standard	1 m	XW2Z-100J-B28
			2 m	XW2Z-200J-B28
⑭	Bornier (avec vis M3 et pour bornes)		–	XW2B-34G4
	Bornier (avec vis M3,5 et pour bornes arrondies / à fourche)		–	XW2B-34G5
	Bornier (avec vis M3 et pour bornes arrondies / à fourche)		–	XW2D-34G6

Câble pour CN3

Symbole	Nom	Longueur	Modèle
⑮	Câble pour moniteur PC	2 m	R88A-CCG002P2

Filtres

Symbole	Servodriver applicable	Courant nominal	Tension nominale	Modèle de filtre
⑯	R7D-BP01H / 02HH / 04H	4 A	1 pH, 230 V	R7A-FIB104-RE

Connecteurs

Caractéristiques	Modèle
Connecteur du circuit principal (CNA)	R7A-CNB01P
Connecteur du servomoteur (CNB)	R7A-CNB01A
Connecteur des E/S de contrôle (CN1)	R88A-CNW01C
Connecteur d'entrée de codeur (CN2)	R88A-CNW01R
Connecteur de servomoteur pour câble de codeur	R88A-CNG02R
Connecteur de servomoteur pour câble d'alimentation de servomoteur	R88A-CNG01A
Connecteur pour câble de frein	R88A-CNG01B

Résistance de régénération extérieure

Caractéristiques	Modèle
80 W, 50 Ω	R88A-RR08050S
80 W, 100 Ω	R88A-RR080100S
220 W, 47 Ω	R88A-RR22047S

Câble pour résistance de régénération externe

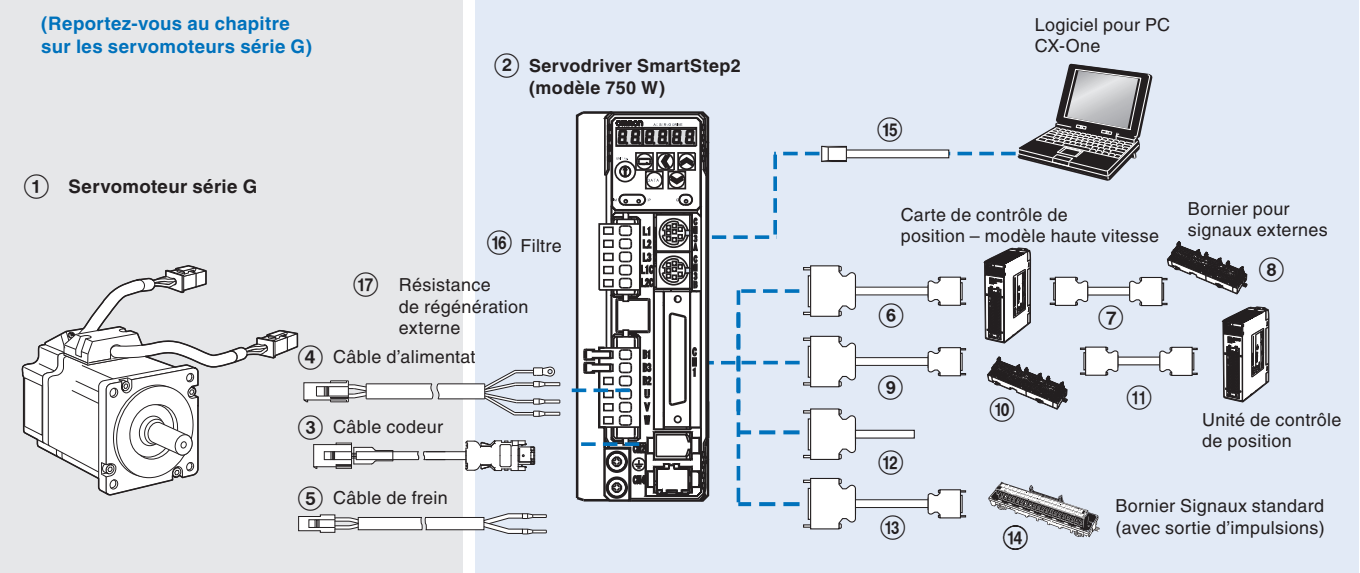
Caractéristiques	Modèle
Câble de connexion pour résistance régénérative externe, 2 mètres	R7A-CLB002RG

Console de paramétrage et logiciel informatique

Caractéristiques	Modèle
Console de copie des paramètres (avec câble)	R88A-PR02G
Logiciel de configuration et de surveillance pour les servodrivers et variateurs. (CX-drive version 1.8 ou supérieure)	CX-Drive

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

Configuration du servodriver SmartStep2 (750 W)



Remarque : Les symboles ①②③④⑤… indiquent la séquence recommandée pour sélectionner les composants d'un système servo SmartStep 2.

Servomoteur

Remarque : ①③④⑤ reportez-vous au chapitre relatif aux moteurs série G pour obtenir les caractéristiques détaillées du moteur et de la sélection.

Servodrivers

Symbole	Caractéristiques		Modèle de servodriver	① Servomoteurs rotatifs compatibles
				Type cylindrique
②	200 Vc.a. monophasé	750 W	R88D-GP08H	R88M-G75030H-□

Câbles de contrôle (pour CN1)

Symbole	Description	Connecter à		Modèle
⑥	Câble de contrôle (sortie Driver de ligne pour 1 axe)	Cartes de contrôle de position (modèle haute vitesse) CJ1W-NC234 CJ1W-NC434	1 m	XW2Z-100J-G9
			5 m	XW2Z-500J-G9
			10 m	XW2Z-10MJ-G9
	Câble de contrôle (sortie de collecteur ouvert pour 1 axe)	Cartes de contrôle de position (modèle haute vitesse) CJ1W-NC214 CJ1W-NC414	1 m	XW2Z-100J-G13
			3 m	XW2Z-300J-G13
	Câble de contrôle (sortie Driver de ligne pour 2 axes)	Cartes de contrôle de position (modèle haute vitesse) CJ1W-NC234 CJ1W-NC434	1 m	XW2Z-100J-G1
			5 m	XW2Z-500J-G1
			10 m	XW2Z-10MJ-G1
	Câble de contrôle (sortie de collecteur ouvert pour 2 axes)	Cartes de contrôle de position (modèle haute vitesse) CJ1W-NC214 CJ1W-NC414	1 m	XW2Z-100J-G5
			3 m	XW2Z-300J-G5
⑦	Câble bornier pour signaux externes (pour commun des entrées, entrées de fonctionnement avant / arrière interdites, entrée d'arrêt d'urgence, entrée de proximité d'origine et entrée d'interruption)	Cartes de contrôle de position (modèle haute vitesse) CJ1W-NC234 CJ1W-NC434 CJ1W-NC214 CJ1W-NC414	0,5 m	XW2Z-C50X
			1 m	XW2Z-100X
			2 m	XW2Z-200X
			3 m	XW2Z-300X
			5 m	XW2Z-500X
			10 m	XW2Z-010X
⑧	Bornier pour signaux externes (vis M3, bornes à broches)		–	XW2B-20G4
	Bornier pour signaux extérieurs(vis M3.5, bornes arrondies / à fourche)		–	XW2B-20G5
	Bornier pour signaux extérieurs(vis M3, bornes arrondies / à fourche)		–	XW2D-20G6
⑨	Câble de l'unité de relais de servo au servodriver	CS1W-NC1□3,CJ1W-NC1□3,C200HW-NC113/213/413, CS1W-NC2□3/4□3, CJ1W-NC2□3/4□3 ou CQM1H-PLB21	1 m	XW2Z-100J-B25
			2 m	XW2Z-200J-B25
		CJ1M-CPU21/22/23	1 m	XW2Z-100J-B31
			2 m	XW2Z-200J-B31
⑩	Bornier pour servo	Carte de contrôle de position CS1W-NC1□3, CJ1W-NC1□3 ou C200HW-NC113	–	XW2B-20J6-1B (1 axe)
		Carte de contrôle de positionnement CS1W-NC2□3/4□3, CJ1W-NC2□3/4□3 ou C200HW-NC213/413	–	XW2B-40J6-2B (2 axes)
		CQM1H-PLB21	–	XW2B-20J6-3B (1 axe)
		CJ1M-CPU21/22/23	–	XW2B-20J6-8A (1 axe)
				XW2B-40J6-9A (2 axes)

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

Symbole	Description	Connecter à		Modèle
⑪	Câble de connexion de la carte de contrôle de position	CQM1H-PLB21	0,5 m	XW2Z-050J-A3
			1 m	XW2Z-100J-A3
		CS1W-NC113 ou C200HW-NC113	0,5 m	XW2Z-050J-A6
			1 m	XW2Z-100J-A6
		CS1W-NC213/413 ou 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-CPU21/22/23	0,5 m	XW2Z-050J-A33
			1 m	XW2Z-100J-A33
⑫	Câble standard	Pour les contrôleurs standard	1 m	R88A-CPG001S
			2 m	R88A-CPG002S
⑬	Câble bornier	Pour les contrôleurs standard	1 m	XW2Z-100J-B24
			2 m	XW2Z-200J-B24
⑭	Bornier (vis M3 et pour bornes à broches)		–	XW2B-50G4
	Bornier (vis M3,5 et pour bornes arrondies / à fourche)		–	XW2B-50G5
	Bornier (vis M3 et pour bornes arrondies / à fourche)		–	XW2D-50G6

Câble d'ordinateur (pour CN3)

Symbole	Nom		Modèle
⑮	Câble d'ordinateur RS232	2 m	R88A-CCG002P2

Filtre

Symbole	Servomoteur applicable	Modèle de filtre	Courant nominal	Courant de fuite	Courant nominale
⑯	R88D-GP08H	R88A-FIK107-RE	6,6 A	3,5 mA	250 Vc.a. mono-phasé

Résistance de régénération externe

Symbole	Modèle d'unité de résistance régénérative	Caractéristiques
⑰	R88A-RR08050S	50 Ω, 80 W
	R88A-RR080100S	100 Ω, 80 W
	R88A-RR22047S	47 Ω,220 W
	R88A-RR50020S	20 Ω, 500 W

Connecteurs

Caractéristiques	Modèle
Kit connecteurs d'E/S – 50 broches – (pour CN1)	R88A-CNU11C
Connecteur de câble d'alimentation (côté moteur)	R88A-CNG01A
Connecteur codeur (côté servodriver CN2)	R88A-CNW01R
Connecteur du câble du codeur incrémental (côté moteur)	R88A-CNG02R

Logiciel PC

Caractéristiques	Modèle
Utilitaire de configuration et de surveillance pour les servodrivers et variateurs de fréquence (CX-drive version 1.91 ou supérieure).	CX-Drive

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

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

Cat. No. I106E-EN-02B Les produits étant sans cesse améliorés, ces caractéristiques peuvent être modifiées sans préavis.

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

R88M-K□

Servomoteurs Accurax G5

Famille de servomoteurs pour contrôle d'axes précis. Plage de puissance étendue jusqu'à 15 kW.

- Couple pic de 300 % du couple continu pendant 3 secondes ou plus, selon le modèle
- Codeur série haute résolution alimenté par codeur 20 bits
- Indice de protection IP67 pour tous les modèles
- Moteur ultra-léger de taille compacte
- Pas d'ondulation à faible vitesse ou faible couple dues à un système de suppression des à-coups
- Diverses options d'arbres, freins et joints

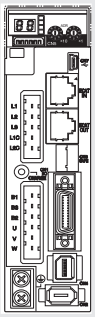
Puissances

- 230 Vc.a., de 50 W à 1,5 kW (couple nominal de 0,16 à 8,59 Nm)
- 400 Vc.a. de 400 W à 15 kW (couple nominal de 1,91 à 95,5 Nm)

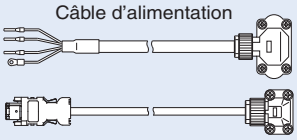
Configuration du système

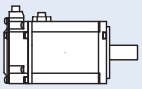
(reportez-vous au chapitre sur les servodrivers)

Options du servodriver

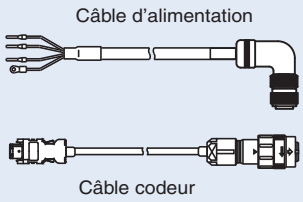


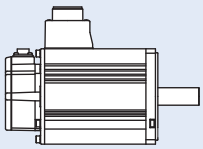
Modèles de servodrivers
Accurax G5 EtherCAT,
ML2 et analogiques / impulsions



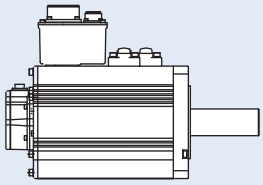


Servomoteur
3 000 tr/mn (50 W – 750 W)





Servomoteur
3 000 tr/mn (750 W – 5 kW)
2 000 tr/mn (400 W – 5 kW)
1 000 tr/mn (900 W – 3 kW)



Servomoteur
1 500 tr/mn (7,5 kW – 15 kW)
1 000 tr/mn (4,5 kW – 6 kW)

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

Combinaison servomoteur / servodriver

Servomoteur rotatif Accurax G5						Modèles de servodrivers Accurax G5		
	Tension	Vitesse	Couple nominal	Capacité	Modèle	EtherCAT	Analogique / impulsions	MECHATROLINK-II
	230 V	3 000 min^{-1}	0,16 Nm	50 W	R88M-K05030(H/T)-□	R88D-KN01H-ECT	R88D-KT01H	R88D-KN01H-ML2
			0,32 Nm	100 W	R88M-K10030(H/T)-□	R88D-KN01H-ECT	R88D-KT01H	R88D-KN01H-ML2
			0,64 Nm	200 W	R88M-K20030(H/T)-□	R88D-KN02H-ECT	R88D-KT02H	R88D-KN02H-ML2
			1,3 Nm	400 W	R88M-K40030(H/T)-□	R88D-KN04H-ECT	R88D-KT04H	R88D-KN04H-ML2
			2,4 Nm	750 W	R88M-K75030(H/T)-□	R88D-KN08H-ECT	R88D-KT08H	R88D-KN08H-ML2
			3,18 Nm	1 000 W	R88M-K1K030(H/T)-□	R88D-KN15H-ECT	R88D-KT15H	R88D-KN15H-ML2
			4,77 Nm	1 500 W	R88M-K1K530(H/T)-□	R88D-KN15H-ECT	R88D-KT15H	R88D-KN15H-ML2
	400 V		2,39 Nm	750 W	R88M-K75030(F/C)-□	R88D-KN10F-ECT	R88D-KT10F	R88D-KN10F-ML2
			3,18 Nm	1 000 W	R88M-K1K030(F/C)-□	R88D-KN15F-ECT	R88D-KT15F	R88D-KN15F-ML2
			4,77 Nm	1 500 W	R88M-K1K530(F/C)-□	R88D-KN15F-ECT	R88D-KT15F	R88D-KN15F-ML2
			6,37 Nm	2 000 W	R88M-K2K030(F/C)-□	R88D-KN20F-ECT	R88D-KT20F	R88D-KN20F-ML2
230 V (1 kW – 1,5 kW) 400 V (400 W – 5 kW)			9,55 Nm	3 000 W	R88M-K3K030(F/C)-□	R88D-KN30F-ECT	R88D-KT30F	R88D-KN30F-ML2
			12,7 Nm	4 000 W	R88M-K4K030(F/C)-□	R88D-KN50F-ECT	R88D-KT50F	R88D-KN50F-ML2
			15,9 Nm	5 000 W	R88M-K5K030(F/C)-□	R88D-KN50F-ECT	R88D-KT50F	R88D-KN50F-ML2
	230 V	2 000 min^{-1}	4,77 Nm	1 000 W	R88M-K1K020(H/T)-□	R88D-KN10H-ECT	R88D-KT10H	R88D-KN10H-ML2
			7,16 Nm	1 500 W	R88M-K1K520(H/T)-□	R88D-KN15H-ECT	R88D-KT15H	R88D-KN15H-ML2
	400 V		1,91 Nm	400 W	R88M-K40020(F/C)-□	R88D-KN06F-ECT	R88D-KT06F	R88D-KN06F-ML2
			2,86 Nm	600 W	R88M-K60020(F/C)-□	R88D-KN06F-ECT	R88D-KT06F	R88D-KN06F-ML2
			4,77 Nm	1 000 W	R88M-K1K020(F/C)-□	R88D-KN10F-ECT	R88D-KT10F	R88D-KN10F-ML2
			7,16 Nm	1 500 W	R88M-K1K520(F/C)-□	R88D-KN15F-ECT	R88D-KT15F	R88D-KN15F-ML2
			9,55 Nm	2 000 W	R88M-K2K020(F/C)-□	R88D-KN20F-ECT	R88D-KT20F	R88D-KN20F-ML2
7,5 kW – 15 kW			14,3 Nm	3 000 W	R88M-K3K020(F/C)-□	R88D-KN30F-ECT	R88D-KT30F	R88D-KN30F-ML2
			19,1 Nm	4 000 W	R88M-K4K020(F/C)-□	R88D-KN50F-ECT	R88D-KT50F	R88D-KN50F-ML2
			23,9 Nm	5 000 W	R88M-K5K020(F/C)-□	R88D-KN50F-ECT	R88D-KT50F	R88D-KN50F-ML2
	400 V	1 500 min^{-1}	47,8 Nm	7 500 W	R88M-K7K515C-□	R88D-KN75F-ECT	R88D-KT75F	–
			70,0 Nm	11 000 W	R88M-K11K015C-□	R88D-KN150F-ECT	R88D-KT150F	–
			95,5 Nm	15 000 W	R88M-K15K015C-□	R88D-KN150F-ECT	R88D-KT150F	–
	230 V	1 000 min^{-1}	8,59 Nm	900 W	R88M-K90010(H/T)-□	R88D-KN15H-ECT	R88D-KT15H	R88D-KN15H-ML2
	400 V		8,59 Nm	900 W	R88M-K90010(F/C)-□	R88D-KN15F-ECT	R88D-KT15F	R88D-KN15F-ML2
			19,1 Nm	2 000 W	R88M-K2K010(F/C)-□	R88D-KN30F-ECT	R88D-KT30F	R88D-KN30F-ML2
			28,7 Nm	3 000 W	R88M-K3K010(F/C)-□	R88D-KN50F-ECT	R88D-KT50F	R88D-KN50F-ML2
			43,0 Nm	4 500 W	R88M-K4K510C-□	R88D-KN50F-ECT	R88D-KT50F	R88D-KN50F-ML2
			57,3 Nm	6 000 W	R88M-K6K010C-□	R88D-KN75F-ECT	R88D-KT75F	–

Remarque : 1. Se reporter aux informations pour la commande indiquées à la fin du présent chapitre pour connaître les références des câbles et des servomoteurs.
2. Se reporter au chapitre relatif au servodriver pour connaître comment sélectionner les options du driver et pour obtenir plus d'informations.

Désignation du type de servomoteur

Servomoteur

R88M-K05030H-BOS2

Servomoteur Accurax série G5

Capacité

050	50 W
100	100 W
200	200 W
400	400 W
600	600 W
750	750 W
900	900 W
1K0	1 kW
1K5	1,5 kW
2K0	2 kW
3K0	3 kW
4K0	4 kW
4K5	4,5 kW
5K0	5 kW
6K0	6 kW
7K5	75 kW
11K0	11 kW
15K0	15 kW

Régime nominal (tr/min)

10	1000
15	1500
20	2000
30	3000

Tension et spécifications du codeur
H : Codeur incrémentiel 230 V et 20 bits
T : Codeur absolu 230 V et 17 bits
F : Codeur incrémentiel 400 V et 20 bits
C : Codeur absolu 400 V et 17 bits

Caractéristiques de freinage

Vide	Sans frein
B	Frein

Spécifications d'étanchéité

Vide	Pas d'étanchéité à l'huile
O	Etanche à l'huile

Spécifications d'extrémité d'arbre

Vide	Arbre droit, sans clavette
S2	Arbre droit, clavette, taraudé (standard)

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

Caractéristiques du servomoteur

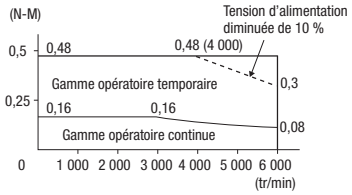
Servomoteurs 3 000 tr/min, 230 V

Valeurs nominales et caractéristiques

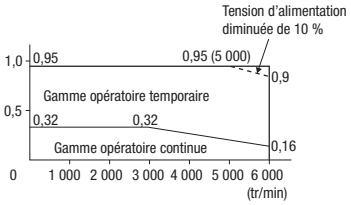
Tension			230 V						
Modèle de servomoteur R88M-K□		Codeur incrémentiel 20 bits	05030H-□	10030H-□	20030H-□	40030H-□	75030H-□	1K030H-□	1K530H-□
		Codeur absolu 17 bits	05030T-□	10030T-□	20030T-□	40030T-□	75030T-□	1K030T-□	1K530T-□
Sortie nominale		W	50	100	200	400	750	1 000	1 500
Couple nominal		Nm	0,16	0,32	0,64	1,3	2,4	3,18	4,77
Couple pic instantané		Nm	0,48	0,95	1,91	3,8	7,1	9,55	14,3
Courant nominal		A (rms)	1,1	1,1	1,5	2,4	4,1	6,6	8,2
Courant maximal instantané		A (rms)	4,7	4,7	6,5	10,2	17,4	28	35
Vitesse nominale		min^{-1}	3 000						
Vitesse max.		min^{-1}	6 000					5 000	
Constante de couple		N·m/A	0,11 ±10 %	0,21 ±10 %	0,31 ±10 %	0,39 ±10 %	0,42 ±10 %	0,37	0,45
Moment d'inertie du rotor (JM)		$kg·m^2 \times 10^{-4}$ (sans frein)	0,025	0,051	0,14	0,26	0,87	2,03	2,84
		$kg·m^2 \times 10^{-4}$ (avec frein)	0,027	0,054	0,16	0,28	0,97	2,35	3,17
Moment d'inertie de charge autorisé (JL)		Multiple de (JM)	30				20	15	
Taux de puissance		kW/s (sans frein)	10,1	19,9	29,0	62,4	65,6	49,8	80,1
		kW/s (avec frein)	9,4	18,8	25,4	58	58,8	43	71,8
Charge radiale autorisée		N	68		245		490		
Charge axiale autorisée		N	58		98		196		
Poids approximatif		kg (sans frein)	0,32	0,47	0,82	1,2	2,3	3,5	4,4
		kg (avec frein)	0,53	0,68	1,3	1,7	3,1	4,5	5,4
Caractéristiques de freinage	Tension nominale		24 Vc.c. ±10 %						
	Moment d'inertie du frein de maintien J	$kg·m^2 \times 10^{-4}$	0,002		0,0018		0,33		
	Consommation de puissance (à 20 °C)	W	7		9		17	19	
	Consommation de courant (à 20 °C)	A	0,3		0,36		0,70 ±10 %	0,81 ±10 %	
	Couple de friction statique	Nm (minimum)	0,29		1,27		2,5	7,8	
	Temps de montée pour couple de maintien	ms (max.)	35		50				
	Temps de relâchement	ms (max)	20		15				
Caractéristiques de base	Temps		Continu						
	Classe d'isolation		Type B					Type F	
	Température de fonctionnement / stockage ambiante		0 à +40 °C / –20 à 65 °C						
	Humidité de fonctionnement / stockage ambiante		20 à 80 % (sans condensation)					20 à 85 % (sans condensation)	
	Classe de vibration		V-15						
	Résistance d'isolement		20 MΩ min. à 500 Vc.c. entre les bornes d'alimentation et la borne FG						
	Boîtier		Entièrement fermé, auto-refroidissement, IP67 (à l'exception de l'ouverture de l'arbre)						
	Résistance aux vibrations		Accélération des vibrations 49 m/s^2						
	Montage		Monté avec bride						

Caractéristiques couple / vitesse

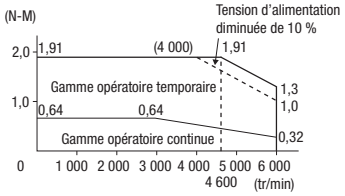
R88M-K05030H/T (50 W)



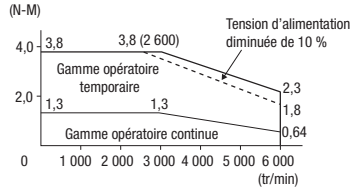
R88M-K10030H/T (100 W)



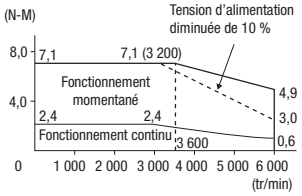
R88M-K20030H/T (200 W)



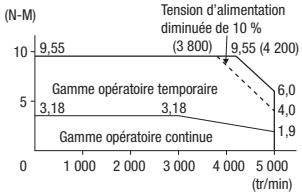
R88M-K40030H/T (400 W)



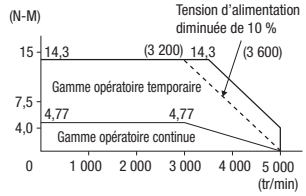
R88M-K75030H/T (750 W)



R88M-K1K030H/T (1 kW)



R88M-K1K530H/T (1,5 kW)



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

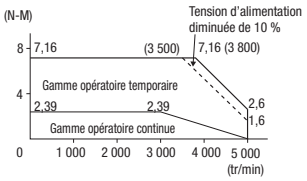
Servomoteurs 3 000 tr/min, 400 V

Valeurs nominales et caractéristiques

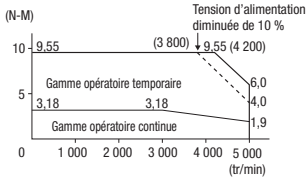
Tension			400 V						
Modèle de servomoteur R88M-K□		Codeur incrémentiel 20 bits	75030F-□	1K030F-□	1K530F-□	2K030F-□	3K030F-□	4K030F-□	5K030F-□
		Codeur absolu 17 bits	75030C-□	1K030C-□	1K530C-□	2K030C-□	3K030C-□	4K030C-□	5K030C-□
Sortie nominale		W	750	1 000	1 500	2 000	3 000	4 000	5 000
Couple nominal		Nm	2,39	3,18	4,77	6,37	9,55	12,7	15,9
Couple pic instantané		Nm	7,16	9,55	14,3	19,1	28,6	38,2	47,7
Courant nominal		A (rms)	2,4	3,3	4,2	5,7	9,2	9,9	12
Courant maximal instantané		A (rms)	10	14	18	24	39	42	51
Vitesse nominale		min^{-1}	3 000						
Vitesse max.		min^{-1}	5 000					4 500	
Constante de couple		N·m/A	0,78	0,75	0,89	0,87	0,81	0,98	
Moment d'inertie du rotor (JM)		$kg·m^2 \times 10^{-4}$ (sans frein)	1,61	2,03	2,84	3,68	6,5	12,9	17,4
		$kg·m^2 \times 10^{-4}$ (avec frein)	1,93	2,35	3,17	4,01	7,85	14,2	18,6
Moment d'inertie de charge autorisé (JL)		Multiple de (JM)	20	15					
Taux de puissance		kW/s (sans frein)	35,5	49,8	80,1	110	140	126	146
		kW/s (avec frein)	29,6	43	71,8	101	116	114	136
Charge radiale autorisée		N	490					784	
Charge axiale autorisée		N	196					343	
Poids approximatif		kg (sans frein)	3,1	3,5	4,4	5,3	8,3	11	14
		kg (avec frein)	4,1	4,5	5,4	6,3	9,4	12,6	16
Caractéristiques de freinage	Tension nominale		24 Vc.c. ±10 %						
	Moment d'inertie du frein de maintien J	$kg·m^2 \times 10^{-4}$	0,33						1,35
	Consommation de puissance (à 20 °C)	W	17	19				22	
	Consommation de courant (à 20 °C)	A	0,70 ±10 %	0,81 ±10 %				0,90 ±10 %	
	Couple de friction statique	Nm (minimum)	2,5	7,8			11,8	16,1	
	Temps de montée pour couple de maintien	ms (max.)	50					110	
	Temps de relâchement	ms (max)	15					50	
Caractéristiques de base	Temps		Continu						
	Classe d'isolation		Type F						
	Température de fonctionnement / stockage ambiante		0 à +40 °C / –20 à 65 °C						
	Humidité de fonctionnement / stockage ambiante		20 à 85 % (sans condensation)						
	Classe de vibration		V-15						
	Résistance d'isolement		20 MΩ min. à 500 Vc.c. entre les bornes d'alimentation et la borne FG						
	Boîtier		Entièrement fermé, auto-refroidissement, IP67 (à l'exception de l'ouverture de l'arbre)						
	Résistance aux vibrations		Accélération des vibrations 49 m/s²						
	Montage		Monté avec bride						

Caractéristiques couple / vitesse

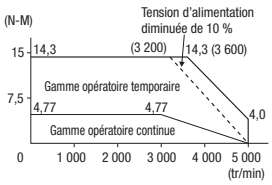
R88M-K75030F/C (750 W)



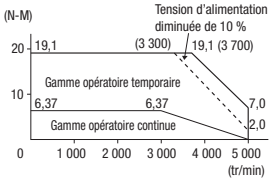
R88M-K1K030F/C (1 kW)



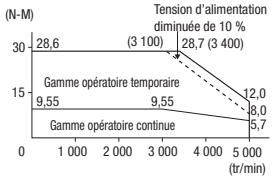
R88M-K1K530F/C (1,5 kW)



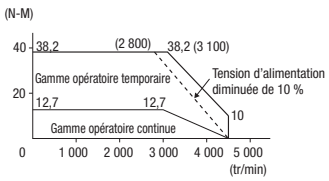
R88M-K2K030F/C (2 kW)



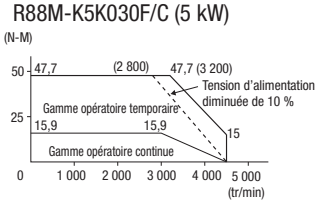
R88M-K3K030F/C (3 kW)



R88M-K4K030F/C (4 kW)



R88M-K5K030F/C (5 kW)



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

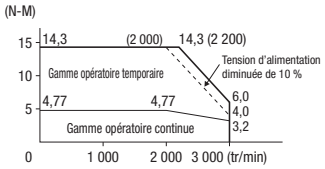
Servomoteurs 2 000 tr/min, 230 V / 400 V

Valeurs nominales et caractéristiques

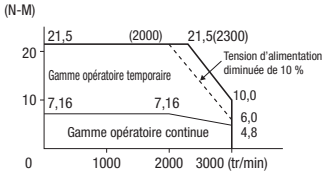
Tension		230 V		400 V							
Modèle de servomoteur R88M-K□	Codeur incrémental 20 bits	1K020H-□	1K520H-□	40020F-□	60020F-□	1K020F-□	1K520F-□	2K020F-□	3K020F-□	4K020F-□	5K020F-□
	Codeur absolu 17 bits	1K020T-□	1K520T-□	40020C-□	60020C-□	1K020C-□	1K520C-□	2K020C-□	3K020C-□	4K020C-□	5K020C-□
Sortie nominale	W	1 000	1 500	400	600	1 000	1 500	2 000	3 000	4 000	5 000
Couple nominal	Nm	4,77	7,16	1,91	2,86	4,77	7,16	9,55	14,3	19,1	23,9
Couple pic instantané	Nm	14,3	21,5	5,73	8,59	14,3	21,5	28,7	43	57,3	71,6
Courant nominal	A (rms)	5,7	9,4	1,2	1,5	2,8	4,7	5,9	8,7	10,6	13
Courant maximal instantané	A (rms)	24	40	4,9	6,5	12	20	25	37	45	55
Vitesse nominale	min^{-1}	2 000									
Vitesse max.	min^{-1}	3 000									
Constante de couple	N·m/A	0,63	0,58	1,27	1,38	1,27	1,16	1,27	1,18	1,40	1,46
Moment d'inertie du rotor (JM)	$kg·m^2 \times 10^{-4}$ (sans frein)	4,60	6,70	1,61	2,03	4,60	6,70	8,72	12,9	37,6	48
	$kg·m^2 \times 10^{-4}$ (avec frein)	5,90	7,99	1,90	2,35	5,90	7,99	10	14,2	38,6	48,8
Moment d'inertie de charge max. (JL)	Multiple de (JM)	10									
Taux de puissance	kW/s (sans frein)	49,5	76,5	22,7	40,3	49,5	76,5	105	159	97,1	119
	kW/s (avec frein)	38,6	64,2	19,2	34,8	38,6	64,2	91,2	144	94,5	117
Charge radiale autorisée	N	490							784		
Charge axiale autorisée	N	196							343		
Poids approximatif	kg (sans frein)	5,2	6,7	3,1	3,5	5,2	6,7	8	11	15,5	18,6
	kg (avec frein)	6,7	8,2	4,1	4,5	6,7	8,2	9,5	12,6	18,7	21,8
Caractéristiques de freinage	Tension nominale	24 Vc.c. ±10 %									
	Moment d'inertie du frein de maintien (J) $kg·m^2 \times 10^{-4}$	1,35								4,7	
	Consommation de puissance (20 °C) W	14	19	17		14	19		22	31	
	Consommation de courant (20 °C) A	0,59 ±10 %	0,79 ±10 %	0,70 ±10 %		0,59 ±10 %	0,79 ±10 %		0,90 ±10 %	1,3 ±10 %	1,3 ±-10 %
	Couple de friction statique Nm (minimum)	4,9	13,7	2,5		4,9	13,7		16,2	24,5	
	Temps de montée pour couple de maintien ms (max.)	80	100	50		80	100		110	80	
	Temps de relâchement ms (max)	70	50	15		70	50			25	
Caractéristiques de base	Temps	Continu									
	Classe d'isolation	TypeF									
	Température de fonctionnement / stockage ambiante	0 à +40 °C / –20 à 85 °C									
	Humidité de fonctionnement / stockage ambiante	20 à 85 % (sans condensation)									
	Classe de vibration	V-15									
	Résistance d'isolement	20 MΩ min. à 500 Vc.c. entre les bornes d'alimentation et la borne FG									
	Boîtier	Entièrement fermé, auto-refroidissement, IP67 (à l'exception de l'ouverture de l'arbre)									
	Résistance aux vibrations	Accélération des vibrations 49 m/s²									
	Montage	Monté avec bride									

Caractéristiques couple / vitesse

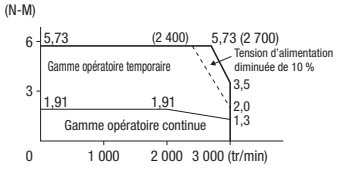
R88M-K1K020H/T (230 V, 1 kW)



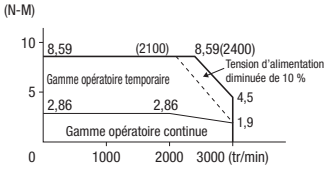
R88M-K1K520H/T (230 V, 1,5 kW)



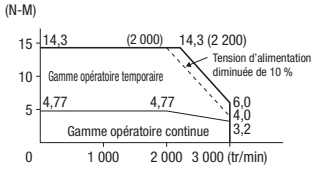
R88M-K40020F/C (400 V, 400 W)



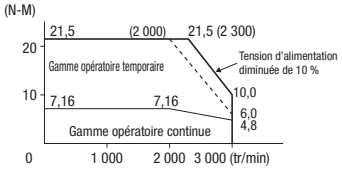
R88M-K60020F/C (400 V, 600 W)



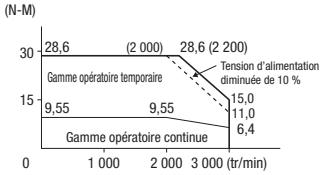
R88M-K1K020F/C (400 V, 1 kW)



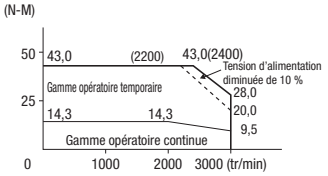
R88M-K1K520F/C (400 V, 1,5 kW)



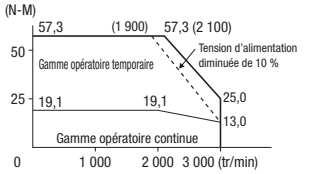
R88M-K2K020F/C (400 V, 2 kW)



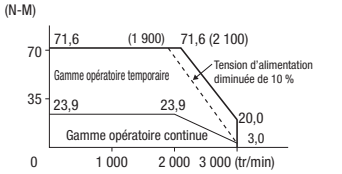
R88M-K3K0F/C (400 V, 3 kW)



R88M-K4K020F/C (400 V, 4 kW)



R88M-K5K020F/C (400 V, 5 kW)



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

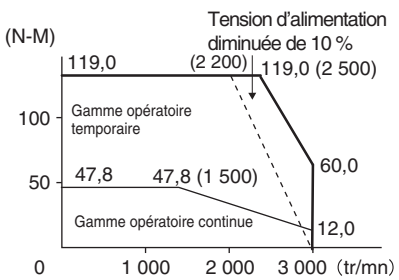
Servomoteurs 1 500 tr/mn, 400 V

Valeurs nominales et caractéristiques

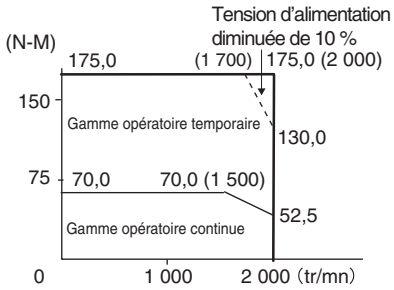
Tension appliquée		400 V		
Modèle de servomoteur R88M-K□	**Codeur absolu 17 bits**	**7K515C-□**	**11K015C-□**	**15K015C-□**
Sortie nominale	W	7 500	11 000	15 000
Couple nominal	Nm	47,8	70,0	95,5
Couple pic instantané	Nm	119,0	175,0	224,0
Courant nominal	A (rms)	22,0	27,1	33,1
Courant maximal instantané	A (rms)	83	101	118
Vitesse nominale	min^{-1}	1 500		
Vitesse max.	min^{-1}	3 000	2 000	
Constante de couple	N·m/A	1,54	1,84	2,10
Moment d'inertie du rotor (JM)	$kg·m^2 \times 10^{-4}$ (sans frein)	101	212	302
	$kg·m^2 \times 10^{-4}$ (avec frein)	107	220	311
Moment d'inertie de charge autorisé (JL)	Multiple de (JM)	10		
Taux de puissance	kW/s (sans frein)	226	231	302
	kW/s (avec frein)	213	223	293
Charge radiale autorisée	N	1 176	2 254	
Charge axiale autorisée	N	490	686	
Poids approximatif	kg (sans frein)	36,4	52,7	70,2
	kg (avec frein)	40,4	58,9	76,3
Caractéristiques de freinage – Tension nominale		24 Vc.c. ±10 %		
Caractéristiques de freinage – Moment d'inertie du frein de maintien J	$kg·m^2 \times 10^{-4}$	4,7	7,1	
Caractéristiques de freinage – Consommation de puissance (à 20 °C)	W	34	26	
Caractéristiques de freinage – Consommation de courant (à 20 °C)	A	1,4 ±10 %	1,08 ±10 %	
Caractéristiques de freinage – Couple de friction statique	Nm (minimum)	58,8	100	
Caractéristiques de freinage – Temps de montée pour couple de maintien	ms (max.)	150	300	
Caractéristiques de freinage – Temps de relâchement	ms (max)	50	140	
Caractéristiques de base – Temps		Continu		
Caractéristiques de base – Classe d'isolation		Type F		
Caractéristiques de base – Température de fonctionnement / stockage ambiante		0 à +40 °C / –20 à 65 °C		
Caractéristiques de base – Humidité de fonctionnement / stockage ambiante		20 à 85 % (sans condensation)		
Caractéristiques de base – Classe de vibration		V-15		
Caractéristiques de base – Résistance d'isolement		20 MΩ min. à 500 Vc.c. entre les bornes d'alimentation et la borne FG		
Caractéristiques de base – Boîtier		Entièrement fermé, auto-refroidissement, IP67 (à l'exception de l'ouverture de l'arbre)		
Caractéristiques de base – Résistance aux vibrations		Accélération des vibrations 49 m/s²		
Caractéristiques de base – Montage		Monté avec bride		

Caractéristiques couple / vitesse

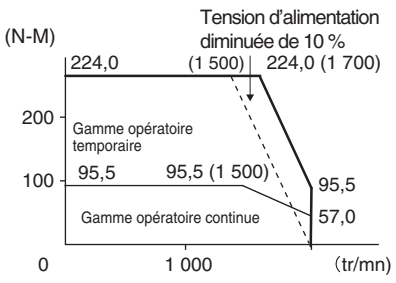
R88M-K7K515C (7,5 kW)



R88M-K11K015C (11 kW)



R88M-K15K015C (15 kW)



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

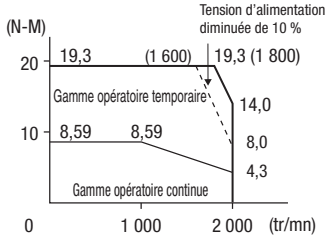
Servomoteurs 1 000 tr/min, 230 V / 400 V

Valeurs nominales et caractéristiques

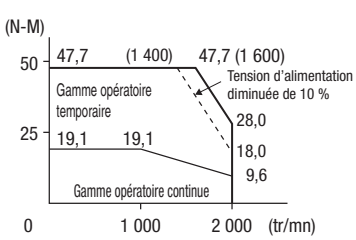
Tension appliquée			230 V	400 V				
Modèle de servomoteur R88M-K□		**Codeur incrémental 20 bits**	**90010H-□**	**90010F-□**	**2K010F-□**	**3K010F-□**		
		Codeur absolu 17 bits	**90010T-□**	**90010C-□**	**2K010C-□**	**3K010C-□**	**4K510C-□**	**6K010C-□**
Sortie nominale		W	900	900	2 000	3 000	4 500	6 000
Couple nominal		Nm	8,59		19,1	28,7	43,0	57,3
Couple pic instantané		Nm	19,3		47,7	71,7	107,0	143,0
Courant nominal		A (rms)	7,6	3,8	8,5	11,3	14,8	19,4
Courant maximal instantané		A (rms)	24	12	30	40	55	74
Vitesse nominale		min^{-1}	1 000					
Vitesse max.		min^{-1}	2 000					
Constante de couple		N·m/A	0,86	1,72	1,76	1,92	2,05	2,08
Moment d'inertie du rotor (JM)		$kg·m^2 \times 10^{-4}$ (sans frein)	6,70		30,3	48,4	79,1	101
		$kg·m^2 \times 10^{-4}$ (avec frein)	7,99		31,4	49,2	84,4	107
Moment d'inertie de charge autorisé (JL)		Multiple de (JM)	10					
Taux de puissance		kW/s (sans frein)	110		120	170	233	325
		kW/s (avec frein)	92,4		116	167	219	307
Charge radiale autorisée		N	686		1 176	1 470		1 764
Charge axiale autorisée		N	196		490			588
Poids approximatif		kg (sans frein)	6,7		14	20	29,4	36,4
		kg (avec frein)	8,2		17,5	23,5	33,3	40,4
Caractéristiques de freinage	Tension nominale		24 Vc.c. ±10 %					
	Moment d'inertie du frein de maintien J	$kg·m^2 \times 10^{-4}$	1,35		4,7			
	Consommation de puissance (à 20 °C)	W	19		31	34		
	Consommation de courant (à 20 °C)	A	0,79 ±10 %		1,3 ±10 %	1,4 ±10 %		
	Couple de friction statique	Nm (minimum)	13,7		24,5	58,8		
	Temps de montée pour couple de maintien	ms (max.)	100		80	150		
	Temps de relâchement	ms (max)	50		25	50		
Caractéristiques de base	Temps		Continu					
	Classe d'isolation		Type F					
	Température de fonctionnement / stockage ambiante		0 à +40 °C / –20 à 65 °C					
	Humidité de fonctionnement / stockage ambiante		20 à 85 % (sans condensation)					
	Classe de vibration		V-15					
	Résistance d'isolement		20 MΩ min. à 500 Vc.c. entre les bornes d'alimentation et la borne FG					
	Boîtier		Entièrement fermé, auto-refroidissement, IP67 (à l'exception de l'ouverture de l'arbre)					
	Résistance aux vibrations		Accélération des vibrations 49 m/s^2					
	Montage		Monté avec bride					

Caractéristiques couple / vitesse

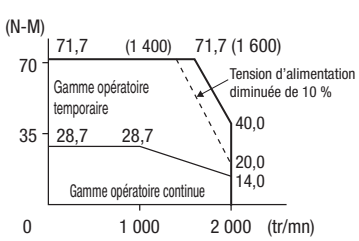
R88M-K90010H/T/F/C



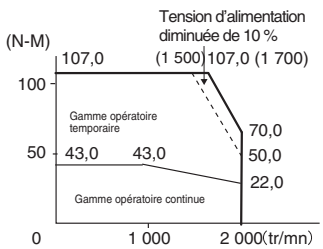
R88M-K2K010F/C



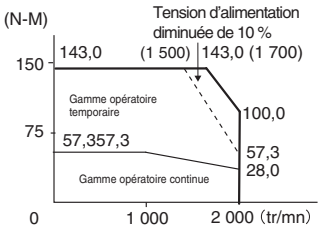
R88M-K3K010F/C



R88M-K4K510C



R88M-K6K010C



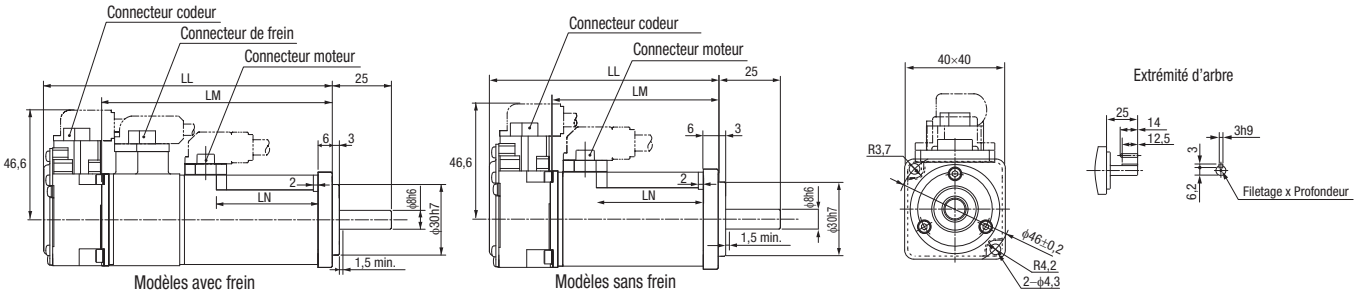
AUDIN - 8, avenue de la malle - 51370 Saint Brice Courcelles - Tel : 03.26.04.20.21 - Fax : 03.26.04.28.20 - Web : http: www.audin.fr - Email : info@audin.fr

Dimensions

Servomoteurs

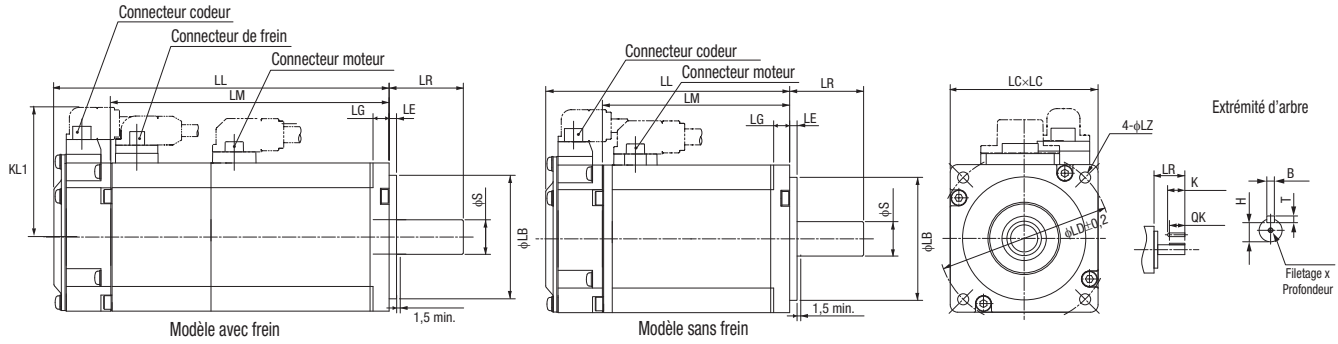
Type moteurs 3 000 tr/min (230 V, 50 à 100 W)

Dimensions (mm)	Sans frein		Avec frein		LN	Dimensions en bout d'arbre	Poids approx. (kg)	
Modèle	LL	LM	LL	LM		Boîtier × Profondeur	Sans frein	Avec frein
R88M-K05030(H/T)-□S2	72	48	102	78	23	M3 x 6L	0,32	0,53
R88M-K10030(H/T)-□S2	92	68	122	98	43		0,47	0,68



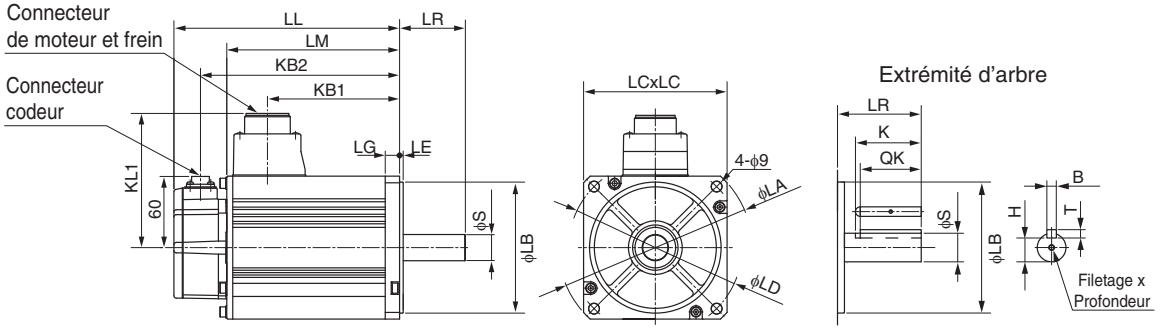
Type moteurs 3 000 tr/min (230 V, 200 à 750 W)

Dimensions (mm)	Sans frein			Avec frein			LR	Surface de bride						Dimensions en bout d'arbre							Poids approx. kg	
Modèle	LL	LM	KL1	LL	LM	KL1		LB	LC	LD	LE	LG	LZ	S	K	QK	H	B	T	Boîtier × Profondeur	Sans frein	Avec frein
R88M-K20030(H/T)-□S2	79,5	56,5	52,5	116	93	52,5	30	50^{h7}	60	70	3	6,5	4,5	11^{h6}	20	18	8,5	4^{h9}	4	M4 x 8L	0,82	1,3
R88M-K40030(H/T)-□S2	99	76	52,5	135,5	112,5	52,5								14^{h6}	25	22,5	11	5^{h9}	5	M5 x 10L	1,2	1,7
R88M-K75030(H/T)-□S2	112,2	86,2	60	148,2	122,2	61,6	35	70^{h7}	80	90		8	6	19^{h6}		22	15,5	6^{h9}	6		2,3	3,1



Type moteurs 3 000 tr/min (230 V, 1 à 1,5 kW / 400 V, 750 W à 5 kW)

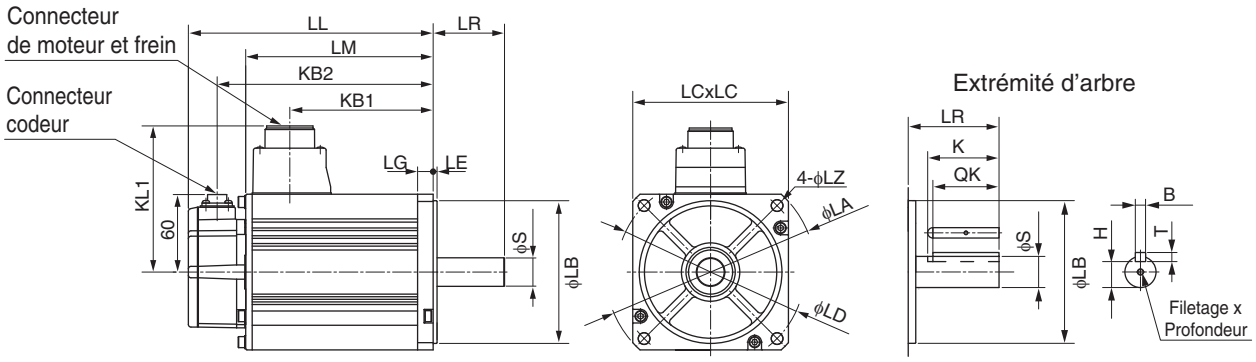
Dimensions (mm)		Sans frein					Avec frein					LR	Surface de bride						Dimensions en bout d'arbre							Environ approx. (kg)	
Tension	Modèle R88M-K□	LL	LM	KB1	KB2	KL1	LL	LM	KB1	KB2	KL1		LA	LB	LC	LD	LE	LG	S	File-tage x Profon-deur	K	QK	H	B	T	Sans frein	Avec frein
230	1K030(H/T)-□S2	141	97	66	119	101	168	124	66	146	101	55	135	95^{h7}	100	115	3	10	19^{h6}	M5 x 12L	45	42	15,5	6^{h9}	6	3,5	4,5
	1K530(H/T)-□S2	159,5	115,5	84,5	137,5		186,5	142,5	84,5	164,5																4,4	5,4
400	75030(F/C)-□S2	131,5	87,5	56,5	109,5		158,5	114,5	53,5	136,5	103															3,1	4,1
	1K030(F/C)-□S2	141	97	66	119		168	124	63	146																3,5	4,5
	1K530(F/C)-□S2	159,5	115,5	84,5	137,5		186,5	142,5	81,5	164,5																4,4	5,4
	2K030(F/C)-□S2	178,5	134,5	103,5	156,5		205,5	161,5	100,5	183,5																5,3	6,3
	3K030(F/C)-□S2	190	146	112	168	113	215	171	112	193	113		162	110^{h7}	120	145		12	22^{h6}			41	18	8^{h9}	7	8,3	9,4
	4K030(F/C)-□S2	208	164	127	186	118	233	189	127	211	118	65	165		130		6		24^{h6}	M8 x 20L	55	51	20			11	12,6
	5K030(F/C)-□S2	243	199	162	221		268	224	162	246																14	16



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

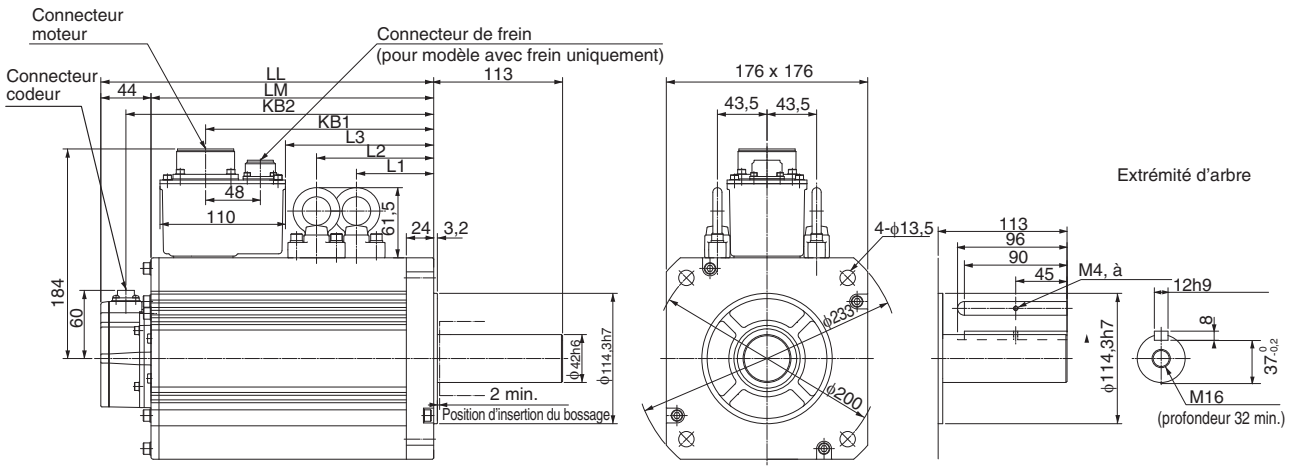
Type moteurs 2 000 tr/min (230 V, 1 à 1,5 kW / 400 V, 400 W à 5 kW)

Dimensions (mm)		Sans frein					Avec frein					LR	Surface de bride							Dimensions en bout d'arbre						Environ approx. (kg)	
Tension	Modèle R88M-K□	LL	LM	KB1	KB2	KL1	LL	LM	KB1	KB2	KL1		LA	LB	LC	LD	LE	LG	LZ	S	Filetage x Profondeur	K	QK	H	B	T	Sans frein	Avec frein
230	1K020(H/T)-□S2	138	94	60	116	116	163	119	60	141	116	55	165	110^{h7}	130	145	6	12	9	22^{h6}	M5 x 12L	45	41	18	8^{h9}	7	5,2	6,7
	1K520(H/T)-□S2	155,5	111,5	77,5	133,5		180,5	136,5	77,5	158,5																	6,7	8,2
400	40020(F/C)-□S2	131,5	87,5	56,5	109,5	101	158,5	114,5	53,5	136,5	103		135	95^{h7}	100	115	3	10		19^{h6}			42	15,5	6^{h9}	6	3,1	4,1
	60020(F/C)-□S2	141	97	66	119		168	124	63	146																	3,5	4,5
	1K020(F/C)-□S2	138	94	60	116	116	163	119	57	141	118		165	110^{h7}	130	145	6	12		22^{h6}			41	18	8^{h9}	7	5,2	6,7
	1K520(F/C)-□S2	155,5	111,5	77,5	133,5		180,5	136,5	74,5	158,5																	6,7	8,2
	2K020(F/C)-□S2	173	129	95	151		198	154	92	176																	8	9,5
	3K020(F/C)-□S2	208	164	127	186	118	233	189	127	211		65								24^{h6}	M8 x 20L	55	51	20			11	12,6
	4K020(F/C)-□S2	177	133	96	155	140	202	158	96	180	140	70	233	$114,3^{h7}$	176	200	3,2	18	13,5	35^{h6}	M12 x 25L		50	30	10^{h9}	8	15,5	18,7
	5K020(F/C)-□S2	196	152	115	174		221	177	115	199																	18,6	21,8



Type moteurs 1 500 tr/mn (400 V, 7,5 kW)

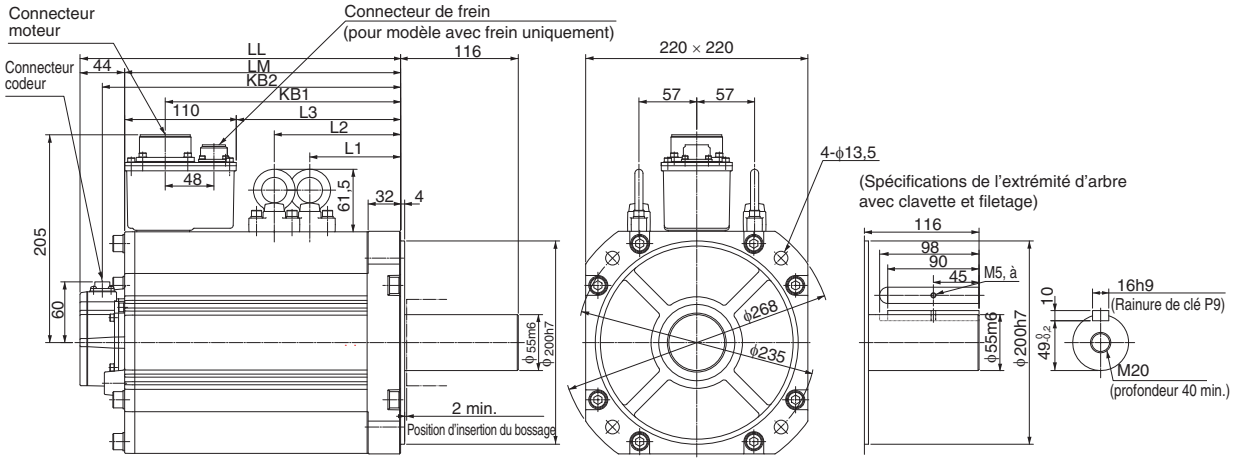
Dimensions (mm)		Sans frein							Avec frein							Poids approx. (kg)	
Tension	Modèle R88M-K□	LL	LM	KB1	KB2	L1	L2	L3	LL	LM	KB1	KB2	L1	L2	L3	Sans frein	Avec frein
400	7K515C-□S2	312	268	219	290	117,5	117,5	149	337	293	253	315	117,5	152,5	183	36,4	40,4



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

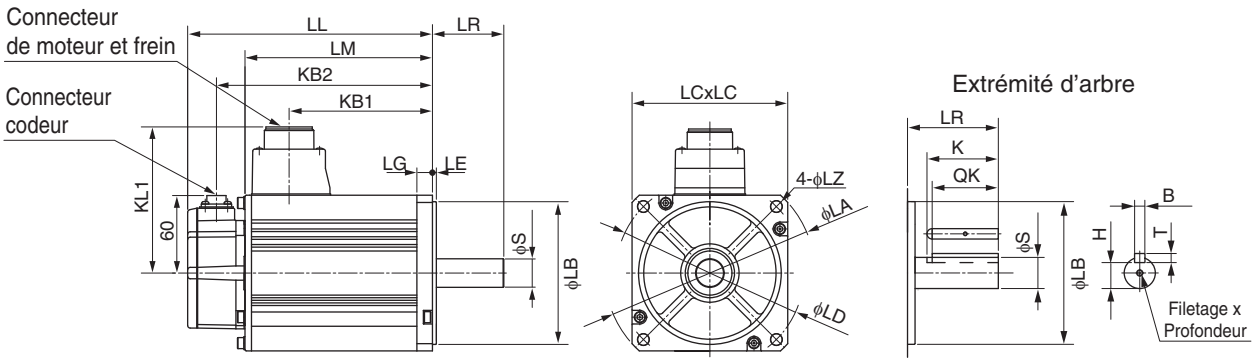
Type moteurs 1 500 tr/mn (400 V, 11 à 15 kW)

Dimensions (mm)		Sans frein							Avec frein							Poids approx. (kg)	
Tension	Modèle R88M-K□	LL	LM	KB1	KB2	L1	L2	L3	LL	LM	KB1	KB2	L1	L2	L3	Sans frein	Avec frein
400	11K015C-□S2	316	272	232	294	124,5	124,5	162	364	320	266	342	124,5	159,5	196	52,7	58,9
	15K015C-□S2	384	340	300	362	158,5	158,5	230	432	388	334	410	158,5	193,5	264	70,2	76,3



Type moteurs 1 000 tr/min (230 V, 900 W / 400 V, 900 W à 3 kW)

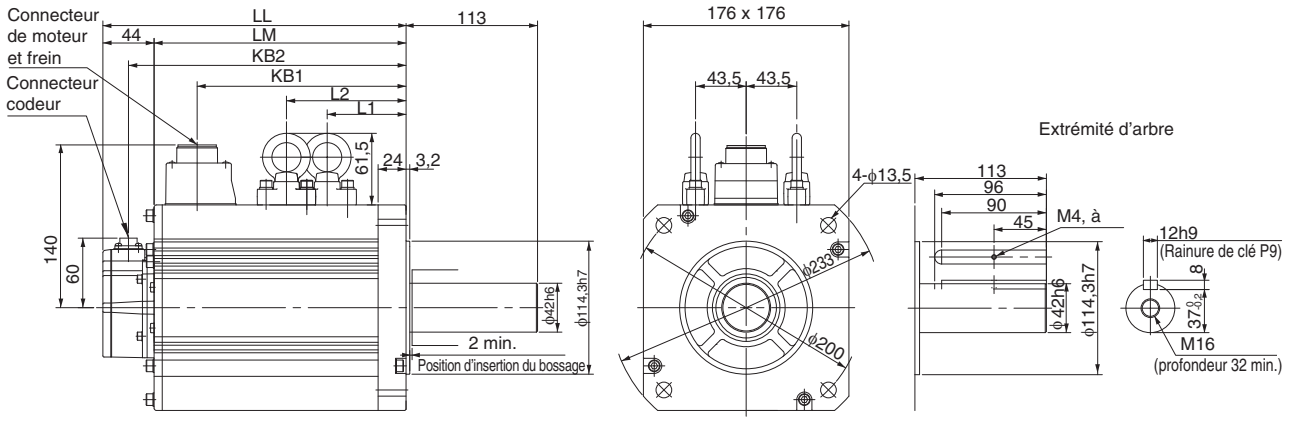
Dimensions (mm)		Sans frein					Avec frein					LR	Surface de bride							Dimensions en bout d'arbre							Environ approx. (kg)	
Tension	Modèle R88M-K□	LL	LM	KB1	KB2	KL1	LL	LM	KB1	KB2	KL1		LA	LB	LC	LD	LE	LG	LZ	S	Filetage x Profondeur	K	QK	H	B	T	Sans	Avec frein
230	90010(H/T)-□S2	155,5	111,5	77,5	133,5	116	180,5	136,5	77,5	158,5	116	70	165	110^{h7}	130	145	6	12	9	22^{h6}	M5 x 12L	45	41	18	8^{h9}	7	6,7	8,2
400	90010(F/C)-□S2								74,5		118																	
	2K010(F/C)-□S2	163,5	119,5	82,5	141,5	140	188,5	144,5	82,5	166,5	140	80	233	$114,3^{h7}$	176	200	3,2	18	13,5	35^{h6}	M12 x 25L	55	50	30	10^{h9}	8	14	17,5
	3K010(F/C)-□S2	209,5	165,5	128,5	187,5		234,5	190,5	128,5	212,5																	20	23,5



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

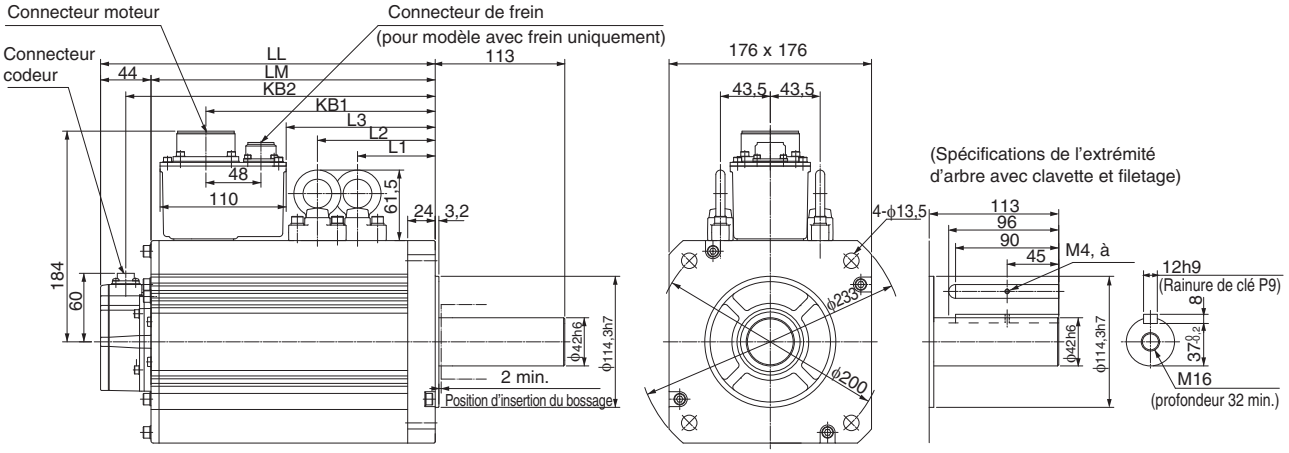
Type moteurs 1 000 tr/mn (400 V, 4,5 kW)

Dimensions (mm)		Sans frein						Avec frein						Poids approx. (kg)	
Tension	Modèle R88M-K□	LL	LM	KB1	KB2	L1	L2	LL	LM	KB1	KB2	L1	L2	Sans frein	Avec frein
400	4K510C-□S2	266	222	185	244	98	98	291	247	185	269	98	133	29,4	33,3



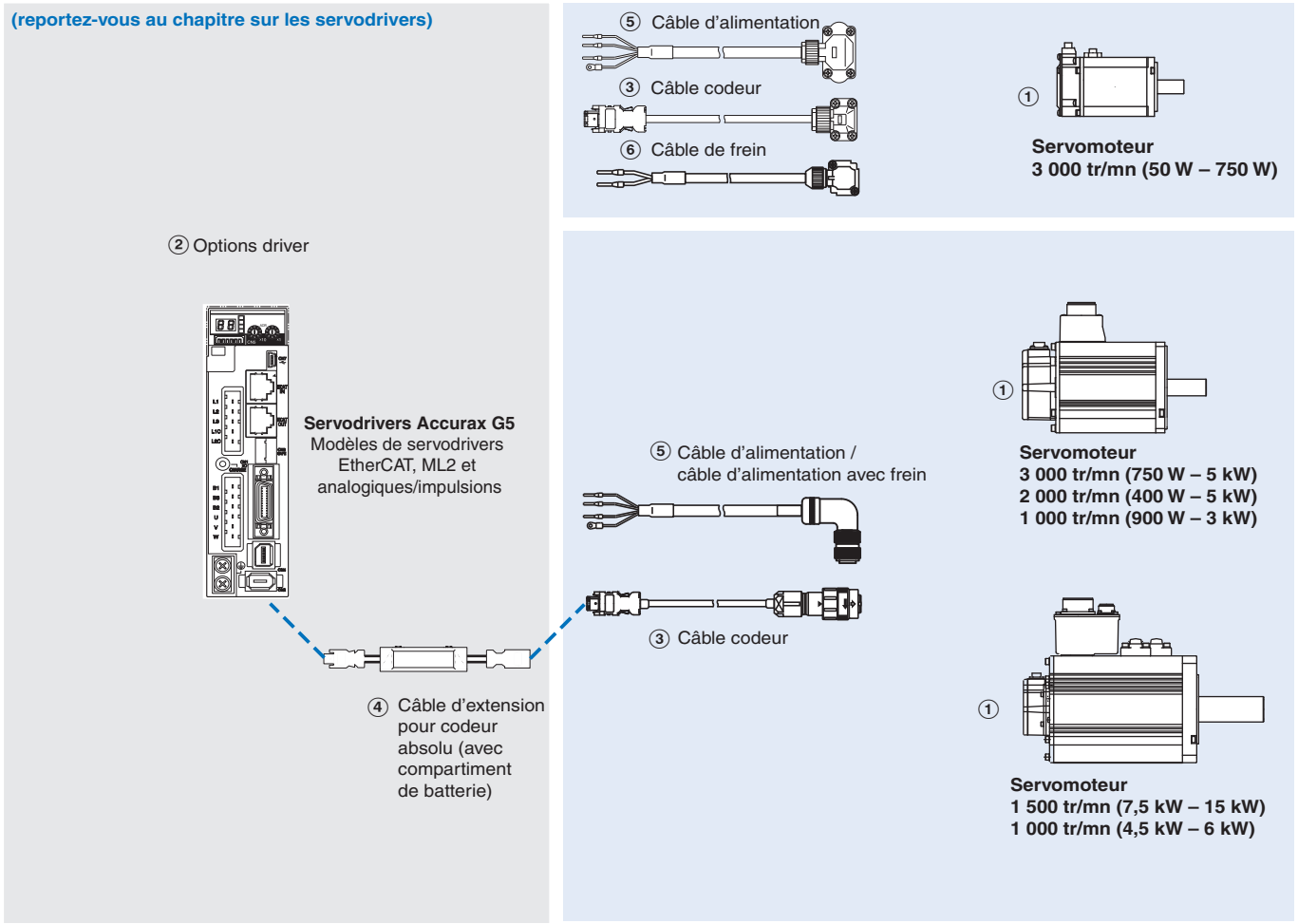
Type moteurs 1 000 tr/mn (400 V, 6 kW)

Dimensions (mm)		Sans frein							Avec frein							Poids approx. (kg)	
Tension	Modèle R88M-K□	LL	LM	KB1	KB2	L1	L2	L3	LL	LM	KB1	KB2	L1	L2	L3	Sans frein	Avec frein
400	6K010C-□S2	312	268	219	290	117,5	117,5	149	337	293	253	315	117,5	152,5	183	36,4	40,4



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

Informations pour la commande



Remarque : Les symboles ①②③… indiquent la séquence recommandée pour sélectionner le servomoteur et les câbles

Servomoteur

① Sélectionnez le moteur de la famille R88M-K en utilisant les tableaux de moteurs des pages suivantes.

Servodriver

② Reportez-vous au chapitre sur les servodrivers Accurax G5 pour les spécifications d'entraînement détaillées et une sélection d'accessoires d'entraînement.

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 3 000 tr/min (50 à 5 000 W)

Symbole	Caractéristiques					Modèle de servomoteur	Servodrivers compatibles ②	
	Tension	Codeur et conception		Couple nominal	Capacité		G5 EtherCAT / ML2	G5 analogique / impulsions
① 230 V (50 – 750 W) 230 V (1 kW – 1,5 kW) 400 V (750 W – 5 kW)	230 V	**Codeur incrémental (20 bits)** Arbre droit avec clavette, fileté	Sans frein	0,16 Nm	50 W	R88M-K05030H-S2	R88D-KN01H-□	R88D-KT01H
				0,32 Nm	100 W	R88M-K10030H-S2	R88D-KN01H-□	R88D-KT01H
				0,64 Nm	200 W	R88M-K20030H-S2	R88D-KN02H-□	R88D-KT02H
				1,3 Nm	400 W	R88M-K40030H-S2	R88D-KN04H-□	R88D-KT04H
				2,4 Nm	750 W	R88M-K75030H-S2	R88D-KN08H-□	R88D-KT08H
				3,18 Nm	1 000 W	R88M-K1K030H-S2	R88D-KN15H-□	R88D-KT15H
				4,77 Nm	1 500 W	R88M-K1K530H-S2	R88D-KN15H-□	R88D-KT15H
			Avec frein	0,16 Nm	50 W	R88M-K05030H-BS2	R88D-KN01H-□	R88D-KT01H
				0,32 Nm	100 W	R88M-K10030H-BS2	R88D-KN01H-□	R88D-KT01H
				0,64 Nm	200 W	R88M-K20030H-BS2	R88D-KN02H-□	R88D-KT02H
				1,3 Nm	400 W	R88M-K40030H-BS2	R88D-KN04H-□	R88D-KT04H
				2,4 Nm	750 W	R88M-K75030H-BS2	R88D-KN08H-□	R88D-KT08H
				3,18 Nm	1 000 W	R88M-K1K030H-BS2	R88D-KN15H-□	R88D-KT15H
				4,77 Nm	1 500 W	R88M-K1K530H-BS2	R88D-KN15H-□	R88D-KT15H
		Codeur absolu (17 bits) Arbre droit avec clavette, fileté	Sans frein	0,16 Nm	50 W	R88M-K05030T-S2	R88D-KN01H-□	R88D-KT01H
				0,32 Nm	100 W	R88M-K10030T-S2	R88D-KN01H-□	R88D-KT01H
				0,64 Nm	200 W	R88M-K20030T-S2	R88D-KN02H-□	R88D-KT02H
				1,3 Nm	400 W	R88M-K40030T-S2	R88D-KN04H-□	R88D-KT04H
				2,4 Nm	750 W	R88M-K75030T-S2	R88D-KN08H-□	R88D-KT08H
				3,18 Nm	1 000 W	R88M-K1K030T-S2	R88D-KN15H-□	R88D-KT15H
				4,77 Nm	1 500 W	R88M-K1K530T-S2	R88D-KN15H-□	R88D-KT15H
			Avec frein	0,16 Nm	50 W	R88M-K05030T-BS2	R88D-KN01H-□	R88D-KT01H
				0,32 Nm	100 W	R88M-K10030T-BS2	R88D-KN01H-□	R88D-KT01H
				0,64 Nm	200 W	R88M-K20030T-BS2	R88D-KN02H-□	R88D-KT02H
				1,3 Nm	400 W	R88M-K40030T-BS2	R88D-KN04H-□	R88D-KT04H
				2,4 Nm	750 W	R88M-K75030T-BS2	R88D-KN08H-□	R88D-KT08H
				3,18 Nm	1 000 W	R88M-K1K030T-BS2	R88D-KN15H-□	R88D-KT15H
				4,77 Nm	1 500 W	R88M-K1K530T-BS2	R88D-KN15H-□	R88D-KT15H
	400 V	**Codeur incrémental (20 bits)** Arbre droit avec clavette, fileté	Sans frein	2,39 Nm	750 W	R88M-K75030F-S2	R88D-KN10F-□	R88D-KT10F
				3,18 Nm	1 000 W	R88M-K1K030F-S2	R88D-KN15F-□	R88D-KT15F
				4,77 Nm	1 500 W	R88M-K1K530F-S2	R88D-KN15F-□	R88D-KT15F
				6,37 Nm	2 000 W	R88M-K2K030F-S2	R88D-KN20F-□	R88D-KT20F
				9,55 Nm	3 000 W	R88M-K3K030F-S2	R88D-KN30F-□	R88D-KT30F
				12,7 Nm	4 000 W	R88M-K4K030F-S2	R88D-KN50F-□	R88D-KT50F
				15,9 Nm	5 000 W	R88M-K5K030F-S2	R88D-KN50F-□	R88D-KT50F
			Avec frein	2,39 Nm	750 W	R88M-K75030F-BS2	R88D-KN10F-□	R88D-KT10F
				3,18 Nm	1 000 W	R88M-K1K030F-BS2	R88D-KN15F-□	R88D-KT15F
				4,77 Nm	1 500 W	R88M-K1K530F-BS2	R88D-KN15F-□	R88D-KT15F
				6,37 Nm	2 000 W	R88M-K2K030F-BS2	R88D-KN20F-□	R88D-KT20F
				9,55 Nm	3 000 W	R88M-K3K030F-BS2	R88D-KN30F-□	R88D-KT30F
				12,7 Nm	4 000 W	R88M-K4K030F-BS2	R88D-KN50F-□	R88D-KT50F
				15,9 Nm	5 000 W	R88M-K5K030F-BS2	R88D-KN50F-□	R88D-KT50F
		Codeur absolu (17 bits) Arbre droit avec clavette, fileté	Sans frein	2,39 Nm	750 W	R88M-K75030C-S2	R88D-KN10F-□	R88D-KT10F
				3,18 Nm	1 000 W	R88M-K1K030C-S2	R88D-KN15F-□	R88D-KT15F
				4,77 Nm	1 500 W	R88M-K1K530C-S2	R88D-KN15F-□	R88D-KT15F
				6,37 Nm	2 000 W	R88M-K2K030C-S2	R88D-KN20F-□	R88D-KT20F
				9,55 Nm	3 000 W	R88M-K3K030C-S2	R88D-KN30F-□	R88D-KT30F
				12,7 Nm	4 000 W	R88M-K4K030C-S2	R88D-KN50F-□	R88D-KT50F
				15,9 Nm	5 000 W	R88M-K5K030C-S2	R88D-KN50F-□	R88D-KT50F
			Avec frein	2,39 Nm	750 W	R88M-K75030C-BS2	R88D-KN10F-□	R88D-KT10F
				3,18 Nm	1 000 W	R88M-K1K030C-BS2	R88D-KN15F-□	R88D-KT15F
				4,77 Nm	1 500 W	R88M-K1K530C-BS2	R88D-KN15F-□	R88D-KT15F
				6,37 Nm	2 000 W	R88M-K2K030C-BS2	R88D-KN20F-□	R88D-KT20F
				9,55 Nm	3 000 W	R88M-K3K030C-BS2	R88D-KN30F-□	R88D-KT30F
				12,7 Nm	4 000 W	R88M-K4K030C-BS2	R88D-KN50F-□	R88D-KT50F
				15,9 Nm	5 000 W	R88M-K5K030C-BS2	R88D-KN50F-□	R88D-KT50F

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 2 000 tr/min (1 à 5 kW)

Symbole	Caractéristiques					Modèle de servomoteur	Servodrivers compatibles ②	
	Tension	Codeur et conception		Couple nominal	Capacité		G5 EtherCAT / ML2	G5 analogique / impulsions
①	230 V	**Codeur incrémental (20 bits)** Arbre droit avec clavette, fileté	Sans frein	4,77 Nm	1 000 W	R88M-K1K020H-S2	R88D-KN10H-□	R88D-KT10H
				7,16 Nm	1 500 W	R88M-K1K520H-S2	R88D-KN15H-□	R88D-KT15H
			Avec frein	4,77 Nm	1 000 W	R88M-K1K020H-BS2	R88D-KN10H-□	R88D-KT10H
				7,16 Nm	1 500 W	R88M-K1K520H-BS2	R88D-KN15H-□	R88D-KT15H
		Codeur absolu (17 bits) Arbre droit avec clavette, fileté	Sans frein	4,77 Nm	1 000 W	R88M-K1K020T-S2	R88D-KN10H-□	R88D-KT10H
				7,16 Nm	1 500 W	R88M-K1K520T-S2	R88D-KN15H-□	R88D-KT15H
			Avec frein	4,77 Nm	1 000 W	R88M-K1K020T-BS2	R88D-KN10H-□	R88D-KT10H
				7,16 Nm	1 500 W	R88M-K1K520T-BS2	R88D-KN15H-□	R88D-KT15H
	400 V	**Codeur incrémental (20 bits)** Arbre droit avec clavette, fileté	Sans frein	1,91 Nm	400 W	R88M-K40020F-S2	R88D-KN06F-□	R88D-KT06F
				2,86 Nm	600 W	R88M-K60020F-S2	R88D-KN06F-□	R88D-KT06F
				4,77 Nm	1 000 W	R88M-K1K020F-S2	R88D-KN10F-□	R88D-KT10F
				7,16 Nm	1 500 W	R88M-K1K520F-S2	R88D-KN15F-□	R88D-KT15F
				9,55 Nm	2 000 W	R88M-K2K020F-S2	R88D-KN20F-□	R88D-KT20F
				14,3 Nm	3 000 W	R88M-K3K020F-S2	R88D-KN30F-□	R88D-KT30F
				19,1 Nm	4 000 W	R88M-K4K020F-S2	R88D-KN50F-□	R88D-KT50F
				23,9 Nm	5 000 W	R88M-K5K020F-S2	R88D-KN50F-□	R88D-KT50F
			Avec frein	1,91 Nm	400 W	R88M-K40020F-BS2	R88D-KN06F-□	R88D-KT06F
				2,86 Nm	600 W	R88M-K60020F-BS2	R88D-KN06F-□	R88D-KT06F
				4,77 Nm	1 000 W	R88M-K1K020F-BS2	R88D-KN10F-□	R88D-KT10F
				7,16 Nm	1 500 W	R88M-K1K520F-BS2	R88D-KN15F-□	R88D-KT15F
				9,55 Nm	2 000 W	R88M-K2K020F-BS2	R88D-KN20F-□	R88D-KT20F
				14,3 Nm	3 000 W	R88M-K3K020F-BS2	R88D-KN30F-□	R88D-KT30F
				19,1 Nm	4 000 W	R88M-K4K020F-BS2	R88D-KN50F-□	R88D-KT50F
				23,9 Nm	5 000 W	R88M-K5K020F-BS2	R88D-KN50F-□	R88D-KT50F
		Codeur absolu (17 bits) Arbre droit avec clavette, fileté	Sans frein	1,91 Nm	400 W	R88M-K40020C-S2	R88D-KN06F-□	R88D-KT06F
				2,86 Nm	600 W	R88M-K60020C-S2	R88D-KN06F-□	R88D-KT06F
				4,77 Nm	1 000 W	R88M-K1K020C-S2	R88D-KN10F-□	R88D-KT10F
				7,16 Nm	1 500 W	R88M-K1K520C-S2	R88D-KN15F-□	R88D-KT15F
				9,55 Nm	2 000 W	R88M-K2K020C-S2	R88D-KN20F-□	R88D-KT20F
				14,3 Nm	3 000 W	R88M-K3K020C-S2	R88D-KN30F-□	R88D-KT30F
				19,1 Nm	4 000 W	R88M-K4K020C-S2	R88D-KN50F-□	R88D-KT50F
				23,9 Nm	5 000 W	R88M-K5K020C-S2	R88D-KN50F-□	R88D-KT50F
			Avec frein	1,91 Nm	400 W	R88M-K40020C-BS2	R88D-KN06F-□	R88D-KT06F
				2,86 Nm	600 W	R88M-K60020C-BS2	R88D-KN06F-□	R88D-KT06F
				4,77 Nm	1 000 W	R88M-K1K020C-BS2	R88D-KN10F-□	R88D-KT10F
				7,16 Nm	1 500 W	R88M-K1K520C-BS2	R88D-KN15F-□	R88D-KT15F
				9,55 Nm	2 000 W	R88M-K2K020C-BS2	R88D-KN20F-□	R88D-KT20F
				14,3 Nm	3 000 W	R88M-K3K020C-BS2	R88D-KN30F-□	R88D-KT30F
				19,1 Nm	4 000 W	R88M-K4K020C-BS2	R88D-KN50F-□	R88D-KT50F
				23,9 Nm	5 000 W	R88M-K5K020C-BS2	R88D-KN50F-□	R88D-KT50F

Servomoteurs 1 500 tr/mn (7,5 à 15 kW)

Symbole	Caractéristiques					Modèle de servomoteur	Servodrivers compatibles ②	
	Tension	Codeur et conception		Couple nominal	Capacité		G5 EtherCAT	G5 analogique / impulsions
①	400 V	**Codeur absolu (17 bits)** Arbre droit avec clavette, fileté	Sans frein	47,8 Nm	7 500 W	R88M-K7K515C-S2	R88D-KN75F-ECT	R88D-KT75F
				70,0 Nm	11 000 W	R88M-K11K015C-S2	R88D-KN150F-ECT	R88D-KT150F
				95,5 Nm	15 000 W	R88M-K15K015C-S2	R88D-KN150F-ECT	R88D-KT150F
			Avec frein	47,8 Nm	7 500 W	R88M-K7K515C-BS2	R88D-KN75F-ECT	R88D-KT75F
				70,0 Nm	11 000 W	R88M-K11K015C-BS2	R88D-KN150F-ECT	R88D-KT150F
				95,5 Nm	15 000 W	R88M-K15K015C-BS2	R88D-KN150F-ECT	R88D-KT150F

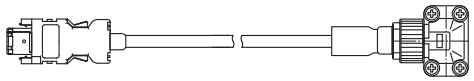
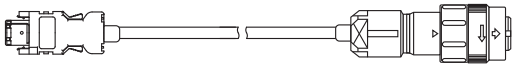
AUDIN - 8, avenue de la malle - 51370 Saint Brice Courcelles - Tel : 03.26.04.20.21 - Fax : 03.26.04.28.20 - Web : http: www.audin.fr - Email : info@audin.fr

Servomoteurs 1 000 tr/mn (900 à 6 000 W)

Symbole	Caractéristiques					Modèle de servomoteur	Servodrivers compatibles ②		
	Tension	Codeur et conception		Couple nominal	Capacité		G5 EtherCAT	G5 analogique / impulsions	G5 ML2
① 900 W à 3 kW	230 V	**Codeur incrémentiel (20 bits)** Arbre droit avec clavette, fileté	Sans frein	8,59 Nm	900 W	R88M-K90010H-S2	R88D-KN15H-ECT	R88D-KT15H	R88D-KN15H-ML2
			Avec frein	8,59 Nm	900 W	R88M-K90010H-BS2	R88D-KN15H-ECT	R88D-KT15H	R88D-KN15H-ML2
		Codeur absolu (17 bits) Arbre droit avec clavette, fileté	Sans frein	8,59 Nm	900 W	R88M-K90010T-S2	R88D-KN15H-ECT	R88D-KT15H	R88D-KN15H-ML2
			Avec frein	8,59 Nm	900 W	R88M-K90010T-BS2	R88D-KN15H-ECT	R88D-KT15H	R88D-KN15H-ML2
	400 V	**Codeur incrémental (20 bits)** Arbre droit avec clavette, fileté	Sans frein	8,59 Nm	900 W	R88M-K90010F-S2	R88D-KN15F-ECT	R88D-KT15F	R88D-KN15F-ML2
				19,1 Nm	2 000 W	R88M-K2K010F-S2	R88D-KN30F-ECT	R88D-KT30F	R88D-KN30F-ML2
				28,7 Nm	3 000 W	R88M-K3K010F-S2	R88D-KN50F-ECT	R88D-KT50F	R88D-KN50F-ML2
			Avec frein	8,59 Nm	900 W	R88M-K90010F-BS2	R88D-KN15F-ECT	R88D-KT15F	R88D-KN15F-ML2
				19,1 Nm	2 000 W	R88M-K2K010F-BS2	R88D-KN30F-ECT	R88D-KT30F	R88D-KN30F-ML2
				28,7 Nm	3 000 W	R88M-K3K010F-BS2	R88D-KN50F-ECT	R88D-KT50F	R88D-KN50F-ML2
4,5 kW à 6 kW		**Codeur absolu (17 bits)** Arbre droit avec clavette, fileté	Sans frein	8,59 Nm	900 W	R88M-K90010C-S2	R88D-KN15F-ECT	R88D-KT15F	R88D-KN15F-ML2
				19,1 Nm	2 000 W	R88M-K2K010C-S2	R88D-KN30F-ECT	R88D-KT30F	R88D-KN30F-ML2
				28,7 Nm	3 000 W	R88M-K3K010C-S2	R88D-KN50F-ECT	R88D-KT50F	R88D-KN50F-ML2
				43,0 Nm	4 500 W	R88M-K4K510C-S2	R88D-KN50F-ECT	R88D-KT50F	R88D-KN50F-ML2
				57,3 Nm	6 000 W	R88M-K6K010C-S2	R88D-KN75F-ECT	R88D-KT75F	–
			Avec frein	8,59 Nm	900 W	R88M-K90010C-BS2	R88D-KN15F-ECT	R88D-KT15F	R88D-KN15F-ML2
				19,1 Nm	2 000 W	R88M-K2K010C-S2	R88D-KN30F-ECT	R88D-KT30F	R88D-KN30F-ML2
				28,7 Nm	3 000 W	R88M-K3K010C-S2	R88D-KN50F-ECT	R88D-KT50F	R88D-KN50F-ML2
				43,0 Nm	4 500 W	R88M-K4K510C-BS2	R88D-KN50F-ECT	R88D-KT50F	R88D-KN50F-ML2
				57,3 Nm	6 000 W	R88M-K6K010C-BS2	R88D-KN75F-ECT	R88D-KT75F	–

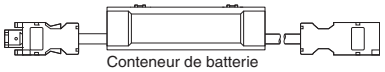
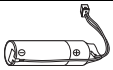
Câbles codeur

pour codeurs absolus et incrémentiels

Symbole	Caractéristiques		Modèle	Présentation
③	Câble codeur pour servomoteurs R88M-K(050/100/200/400/750)30(H/T)□	1,5 m	R88A-CRKA001-5CR-E	
		3 m	R88A-CRKA003CR-E	
		5 m	R88A-CRKA005CR-E	
		10 m	R88A-CRKA010CR-E	
		15 m	R88A-CRKA015CR-E	
		20 m	R88A-CRKA020CR-E	
	Câble codeur pour servomoteurs R88M-K(1K0/1K5)30(H/T)□ R88M-K(750/1K0/1K5/2K0/3K0/4K0/5K0)30(F/C)□ R88M-K(400/600/1K0/1K5/2K0/3K0/4K0/5K0)20□ R88M-K(7K5/11K0/15K0)15□ R88M-K(900/2K0/3K0/4K5/6K0)10□	1,5 m	R88A-CRKC001-5NR-E	
		3 m	R88A-CRKC003NR-E	
		5 m	R88A-CRKC005NR-E	
		10 m	R88A-CRKC010NR-E	
		15 m	R88A-CRKC015NR-E	
		20 m	R88A-CRKC020NR-E	

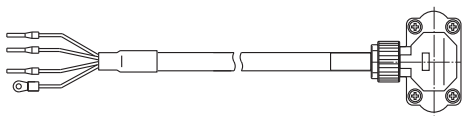
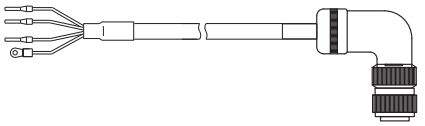
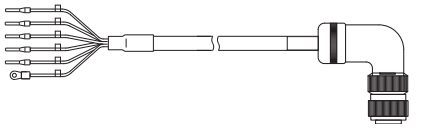
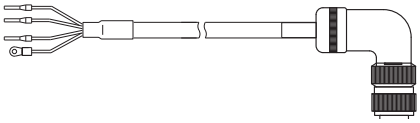
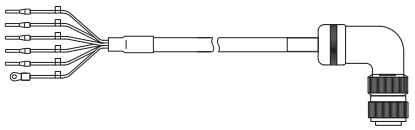
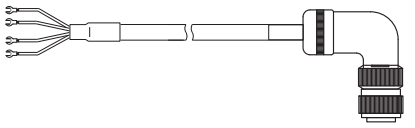
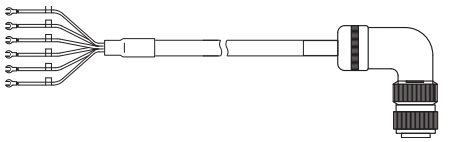
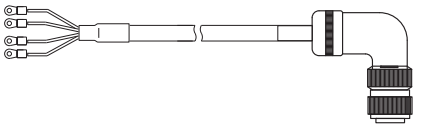
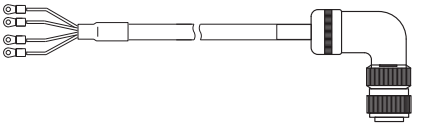
Remarque : Pour les servomoteurs dotés d'un codeur absolu, vous devez ajouter l'allonge de câble de batterie R88A-CRGD0R3C□ (voir ci-dessous) ou brancher une batterie de secours dans le connecteur d'E/S CN1.

Câble avec batterie pour codeur absolu (uniquement allonge de câble pour codeur)

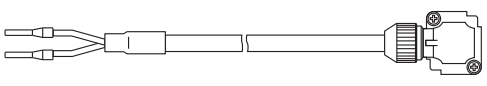
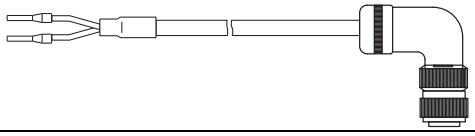
Symbole	Caractéristiques			Modèle	Présentation
④	Câble avec batterie pour codeur absolu	Batterie non comprise	0,3 m	R88A-CRGD0R3C-E	 Conteneur de batterie
		Batterie comprise	0,3 m	R88A-CRGD0R3C-BS-E	
	Batterie de secours pour codeur absolu	2 000 mA.h 3,6 V	–	R88A-BAT01G	

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

Câbles d'alimentation

Symbole	Caractéristiques			Modèle	Présentation
⑤	Pour servomoteurs 200 V R88M-K(050/100/200/400/750)30(H/T)□ **Remarque :** pour servomoteurs avec frein R88M K(050/100/200/400/750)30(H/T)-BS2, le câble de frein distinct R88A-CAKA□□□BR-E est nécessaire	Uniquement câble d'alimentation (sans frein)	1,5 m	R88A-CAKA001-5SR-E	
			3 m	R88A-CAKA003SR-E	
			5 m	R88A-CAKA005SR-E	
			10 m	R88A-CAKA010SR-E	
			15 m	R88A-CAKA015SR-E	
			20 m	R88A-CAKA020SR-E	
	Pour servomoteurs 200 V R88M-K(1K0/1K5)30(H/T)□ R88M-K(1K0/1K5)20(H/T)□ R88M-K90010(H/T)□	sans frein □-S2	1,5 m	R88A-CAGB001-5SR-E	
			3 m	R88A-CAGB003SR-E	
			5 m	R88A-CAGB005SR-E	
			10 m	R88A-CAGB010SR-E	
			15 m	R88A-CAGB015SR-E	
			20 m	R88A-CAGB020SR-E	
		avec frein □-BS2	1,5 m	R88A-CAGB001-5BR-E	
			3 m	R88A-CAGB003BR-E	
			5 m	R88A-CAGB005BR-E	
			10 m	R88A-CAGB010BR-E	
			15 m	R88A-CAGB015BR-E	
			20 m	R88A-CAGB020BR-E	
	Pour servomoteurs 400 V R88M-K(750/1K0/1K5/2K)30(F/C)□ R88M-K(400/600/1K0/1K5/2K0)20(F/C)□ R88M-K90010(F/C)□	sans frein □-S2	1,5 m	R88A-CAGB001-5SR-E	
			3 m	R88A-CAGB003SR-E	
			5 m	R88A-CAGB05SR-E	
			10 m	R88A-CAGB010SR-E	
			15 m	R88A-CAGB015SR-E	
			20 m	R88A-CAGB020SR-E	
		avec frein □-BS2	1,5 m	R88A-CAKF001-5BR-E	
			3 m	R88A-CAKF003BR-E	
			5 m	R88A-CAKF005BR-E	
			10 m	R88A-CAKF010BR-E	
			15 m	R88A-CAKF015BR-E	
			20 m	R88A-CAKF020BR-E	
	Pour servomoteurs 400 V R88M-K(3K0/4K0/5K0)30(F/C)□ R88M-K(3K0/4K0/5K0)20(F/C)□ R88M-K(2K0/3K0)10(F/C)□ R88M-K4K510C□	sans frein □-S2	1,5 m	R88A-CAGD001-5SR-E	
			3 m	R88A-CAGD003SR-E	
			5 m	R88A-CAGD005SR-E	
			10 m	R88A-CAGD010SR-E	
			15 m	R88A-CAGD015SR-E	
			20 m	R88A-CAGD020SR-E	
		avec frein □-BS2	1,5 m	R88A-CAGD001-5BR-E	
			3 m	R88A-CAGD003BR-E	
			5 m	R88A-CAGD005BR-E	
			10 m	R88A-CAGD010BR-E	
			15 m	R88A-CAGD015BR-E	
			20 m	R88A-CAGD020BR-E	
	Pour servomoteurs 400 V R88M-K6K010C□ R88M-K7K515C□ **Remarque :** pour les servomoteurs avec frein R88M- K(6K010/7K515)C-BS2 , le câble de frein séparé R88A-CAGE□□□BR-E est nécessaire	Puissance câble uniquement (sans frein)	1,5 m	R88A-CAKE001-5SR-E	
			3 m	R88A-CAKE003SR-E	
			5 m	R88A-CAKE005SR-E	
			10 m	R88A-CAKE010SR-E	
			15 m	R88A-CAKE015SR-E	
			20 m	R88A-CAKE020SR-E	
	Pour servomoteurs 400 V R88M-K(11K0/15K0)15C **Remarque :** pour servomoteurs avec frein R88M-K(11K0/15K0)15C-BS2, le câble de frein distinct R88A-CAGE□□□BR-E est nécessaire	Puissance câble uniquement (sans frein)	1,5 m	R88A-CAKG001-5SR-E	
			3 m	R88A-CAKG003SR-E	
			5 m	R88A-CAKG005SR-E	
			10 m	R88A-CAKG010SR-E	
			15 m	R88A-CAKG015SR-E	
			20 m	R88A-CAKG020SR-E	

Câbles de frein (pour servomoteurs 200 V 50 à 750 W et servomoteurs 400 V 6 à 15 kW)

Symbole	Caractéristiques		Modèle	Présentation
⑥	Câble de frein uniquement. Pour servomoteurs 200 V avec frein R88M-K(050/100/200/400/750)30(H/T)-BS2	1,5 m	R88A-CAKA001-5BR-E	
		3 m	R88A-CAKA003BR-E	
		5 m	R88A-CAKA005BR-E	
		10 m	R88A-CAKA010BR-E	
		15 m	R88A-CAKA015BR-E	
		20 m	R88A-CAKA020BR-E	
	Câble de frein uniquement. Pour servomoteurs 400 V avec frein R88M-K6K010C-BS2 R88M-K(7K5/11K0/15K0)15C-BS2	1,5 m	R88A-CAGE001-5BR-E	
		3 m	R88A-CAGE003BR-E	
		5 m	R88A-CAGE005BR-E	
		10 m	R88A-CAGE0010BR-E	
		15 m	R88A-CAGE015BR-E	
		20 m	R88A-CAGE020BR-E	

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

Connecteurs pour câbles de codeur, d'alimentation et de frein

Caractéristiques		Servomoteur applicable	Modèle
Connecteurs de réalisation câbles codeur	Côté driver (CN2)	Tous les modèles	R88A-CNW01R
	Côté moteur	R88M-K(050/100/200/400/750)30(H/T)□	R88A-CNK02R
	Côté moteur	R88M-K(1K0/1K5)30(H/T)□ R88M-K(750/1K0/1K5/2K0/3K0/4K0/5K0)30(F/C)□ R88M-K(400/600/1K0/1K5/2K0/3K0/4K0/5K0)20□ R88M-K(900/2K0/3K0)10□ R88M-K(4K5/6K0)10C-□ R88M-K(7K5/11K0/15K0)15C-□	R88A-CNK04R
Connecteurs de réalisation câbles d'alimentation	Côté moteur	R88M-K(050/100/200/400/750)30(H/T)□	R88A-CNK11A
	Côté moteur	R88M-K(1K0/1K5)30(H/T)-S2 R88M-K(1K0/1K5)20(H/T)-S2 R88M-K90010(H/T)-S2 R88M-K(750/1K0/1K5/2K0)30(F/C)-S2, R88M-K(400/600/1K0/1K5/2K0)20(F/C)-S2 R88M-K90010(F/C)-S2	MS3108E20-4S
	Côté moteur	R88M-K(1K0/1K5)30(H/T)-BS2 R88M-K(1K0/1K5)20(H/T)-BS2 R88M-K90010(H/T)-BS2	MS3108E20-18S
	Côté moteur	R88M-K(750/1K0/1K5/2K0/3K0/4K0/5K0)30(F/C)-BS2 R88M-K(400/600/1K0/1K5/2K0/3K0/4K0/5K0)20(F/C)-BS2 R88M-K(900/2K0/3K0)10(F/C)-BS2 R88M-K4K510C-BS2	MS3108E24-11S
	Côté moteur	R88M-K(3K0/4K0/5K0)30(F/C)-S2 R88M-K(3K0/4K0/5K0)20(F/C)-S2 R88M-K(2K0/3K0)10(F/C)-S2 R88M-K4K510C-S2	MS3108E22-22S
	Côté moteur	R88M-K6K010C-□ R88M-K(7K5/11K0/15K0)15C-□	MS3108E32-17S
Connecteur pour câble de frein	Côté moteur	R88M-K(050/100/200/400/750)30(H/T)-BS2	R88A-CNK11B
	Côté moteur	R88M-K6K010C-BS2 R88M-K(7K5/11K0/15K0)15C-BS2	MS3108E14S-2S

Remarque : 1. Tous les câbles repris sont flexibles et blindés (sauf le R88A-CAKA□□□-BR-E qui est seulement un câble flexible).
2. Tous les connecteurs et câbles repris sont de classe IP67 (sauf le connecteur R88A-CNW01R et le câble R88A-CRGD0R3C).

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

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

Cat. No. I100E-FR-02

Les produits étant sans cesse améliorés, ces caractéristiques peuvent être modifiées sans préavis.

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

R88M-G□

Servomoteurs série G

Une large gamme de servomoteurs compacts pour répondre à tous les besoins de vos applications.

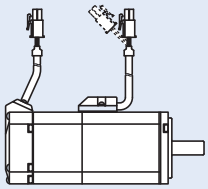
- Couple pic : 300 % du couple continu pendant 3 secondes ou plus, selon le modèle
- Servomoteurs pris en charge par les servodrivers SmartStep2, série G et Accurax G5
- Servomoteurs cylindriques et plats disponibles
- Précision du codeur de 10 000 pas / tour par défaut et codeur INC/ABS 17 bits en option
- IP65 par défaut et joint d'huile d'arbre disponibles
- Moteurs avec frein en option

Puissances

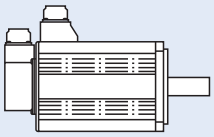
- 230 Vc.a. monophasé, 50 W à 1,5 kW (couple nominal de 0,16 à 8,62 Nm)

Configuration du système

Servomoteur cylindrique série G



3 000 tr/min (50 – 750 W)

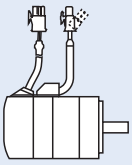


3 000 tr/min (1 000 – 1 500 W)
2 000 tr/min (1 000 – 1 500 W)
1 000 tr/min (900 W)

Câble d'alimentation

Câble codeur

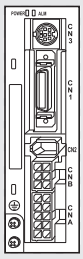
Servomoteur plat série G



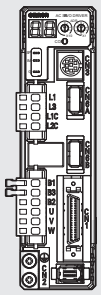
3 000 tr/min (100 – 400 W)

(reportez-vous au chapitre sur les servodrivers)

Options driver



SmartStep 2
Servodriver contrôlé par impulsions



Servodriver série G
ML2 et modèles analogiques / impulsions

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

Combinaison servomoteur / servodriver

Servomoteur							Servodriver		
Famille		Tension	Vitesse	Couple nominal	Capacité	Modèle	SmartStep2*3	Série G ML2	Série G A/P
Cylindrique	50 – 750 W	230 V	3 000 min^{-1}	0,16 Nm	50 W	R88M-G05030□-□S2	R7D-BP01H	R88D-GN01H-ML2	R88D-GT01H
				0,32 Nm	100 W	R88M-G10030□-□S2	R7D-BP01H	R88D-GN01H-ML2	R88D-GT01H
				0,64 Nm	200 W	R88M-G20030□-□S2	R7D-BP02HH	R88D-GN02H-ML2	R88D-GT02H
				1,3 Nm	400 W	R88M-G40030□-□S2	R7D-BP04H	R88D-GN04H-ML2	R88D-GT04H
				2,4 Nm	750 W	R88M-G75030□-□S2	R88D-GP08H	R88D-GN08H-ML2	R88D-GT08H
	900 – 1 500 W			3,18 Nm	1 000 W	R88M-G1K030T-□S2	–	R88D-GN15H-ML2	R88D-GT15H
				4,77 Nm	1 500 W	R88M-G1K530T-□S2	–	R88D-GN15H-ML2	R88D-GT15H
			2 000 min^{-1}	4,8 Nm	1 000 W	R88M-G1K020T-□S2	–	R88D-GN10H-ML2	R88D-GT10H
				7,15 Nm	1 500 W	R88M-G1K520T-□S2	–	R88D-GN15H-ML2	R88D-GT15H
			1 000 min^{-1}	8,62 Nm	900 W	R88M-G90010T-□S2	–	R88D-GN15H-ML2	R88D-GT15H
Plat	100 – 400 W		3 000 min^{-1}	0,32 Nm	100 W	R88M-GP10030□-□S2	R7D-BP01H	R88D-GN01H-ML2	R88D-GT01H
				0,64 Nm	200 W	R88M-GP20030□-□S2	R7D-BP02HH	R88D-GN02H-ML2	R88D-GT02H
				1,3 Nm	400 W	R88M-GP40030□-□S2	R7D-BP04H	R88D-GN04H-ML2	R88D-GT04H

Remarque : 1. Se reporter aux informations pour la commande indiquées à la fin du présent chapitre pour connaître les références des câbles et des servomoteurs.

2. Se reporter au chapitre relatif au servodriver pour connaître comment sélectionner les options du driver et pour obtenir plus d'informations.

3. SmartStep2 ne prend en charge que les codeurs incrémentaux

Légende des références

Servomoteur

R88M-GP10030H-BOS2

Servomoteur série G

Type de moteur

Vide : En cylindre

P : Modèle plat

Capacité

050	50 W
100	100 W
200	200 W
400	400 W
750	750 W
900	900 W
1K0	1 kW
1K5	1,5 kW

Régime nominal (tr/min)

10	1 000
20	2 000
30	3 000

Tension et spécifications du codeur

H : 230 V avec codeur incrémental

T : 230 V avec codeur absolu

Caractéristiques de freinage

Vide	Sans frein
B	Frein

Spécifications d'étanchéité

Vide	Pas d'étanchéité à l'huile
O	Etanche à l'huile

Spécifications d'extrémité d'arbre

Vide	Arbre droit, sans clavette
S2	Droit, clavette, fileté

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

Caractéristiques du servomoteur

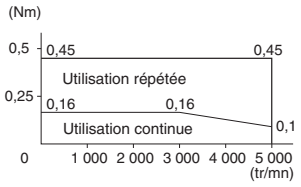
Servomoteurs cylindriques 3 000 / 2 000 / 1 000 tr/min

Valeurs nominales et caractéristiques

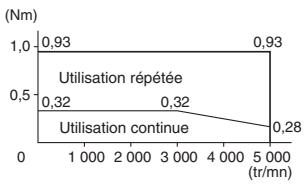
Tension appliquée			230 V									
Servomoteur modèle R88M-□			G05030□	G10030□	G20030□	G40030□	G75030□	G1K030T	G1K530T	G1K020T	G1K520T	G90010T
Sortie nominale		W	50	100	200	400	750	1 000	1 500	1 000	1 500	900
Couple nominal		Nm	0,16	0,32	0,64	1,3	2,4	3,18	4,77	4,8	7,15	8,62
Couple pic instantané		Nm	0,45	0,90	1,78	3,67	7,05	9,1	12,8	13,5	19,6	18,4
Courant nominal		A (rms)	1,1		1,6	2,6	4	7,2	9,4	5,6	9,4	7,6
Courant maximal instantané		A (rms)	3,4		4,9	7,9	12,1	21,4	28,5	17,1	28,5	17,1
Vitesse nominale		min^{-1}	3 000							2 000		1 000
Vitesse max.		min^{-1}	5 000				4 500	5 000		3 000		2 000
Constante de couple		Nm/A (rms)	0,14	0,19	0,41	0,51	0,64	0,44	0,51	0,88	0,76	1,13
Moment d'inertie du rotor (JM)		$kg·m^2 \times 10^{-4}$	0,025	0,051	0,14	0,26	0,87	1,69	2,59	6,17	11,2	
Moment d'inertie de charge autorisé (JL)		Multiple de (JM)	30				20	15		10		
Taux de puissance		kW/s	10,4	20,1	30,3	62,5	66	60	88	37,3	45,8	66,3
Codeur applicable			Codeur incrémental (10 000 impulsions)					–				
			Codeur incrémental / absolu (17 bits)									
Charge radiale autorisée		N	68		245		392		490			686
Charge axiale autorisée		N	58		98		147		196			
Poids approximatif		kg (sans frein)	0,3	0,5	0,8	1,2	2,3	4,5	5,1	6,8	8,5	
		kg (avec frein)	0,5	0,7	1,3	1,7	3,1	5,1	6,5	8,7	10,1	10
Caractéristiques de freinage	Tension nominale		24 Vc.c. ±5 %					24 Vc.c. ±10 %				
	Moment d'inertie du frein de maintien J	$kg·m^2 \times 10^{-4}$	0,002		0,018		0,075	0,25	0,33	1,35		
	Consommation de puissance (à 20 °C)	W	7		9		10	18	19	14	19	
	Consommation de courant (à 20 °C)	A	0,3		0,36		0,42	0,74	0,81	0,59	0,79	
	Couple de friction statique	Nm (minimum)	0,29		1,27		2,45	4,9	7,8	4,9	13,7	
	Temps de montée pour couple de maintien	ms (max.)	35		50		70	50		80	100	
	Temps de relâchement	ms (max)	20		15		20	15		70	50	
Caractéristiques de base	Valeurs nominales		Continu									
	Degré d'isolement		Type B					Type F				
	Température de fonctionnement / stockage ambiante		0 à +40 °C / –20 à 65 °C					0 à +40 °C / –20 à 80 °C				
	Humidité de fonctionnement / stockage ambiante		85 % max. (sans condensation)									
	Classe de vibration		V-15									
	Résistance d'isolement		20 MΩ min à 500 Vc.c. entre les bornes d'alimentation et la borne FG									
	Boîtier		IP65 entièrement fermé à auto-refroidissement (à l'exception de l'ouverture de l'arbre et des extrémités des câbles)									
	Résistance aux vibrations		Accélération des vibrations 49 m/s²					Accélération des vibrations 24,5 m/s²				
	Montage		Monté avec bride									

Caractéristiques couple / vitesse

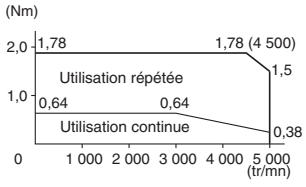
R88M-G05030H/T (50 W)



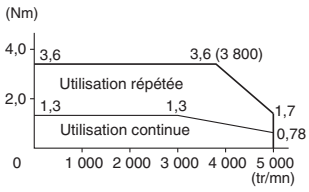
R88M-G10030H/T (100 W)



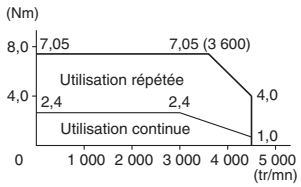
R88M-G20030H/T (200 W)



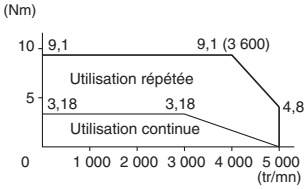
R88M-G40030H/T (400 W)



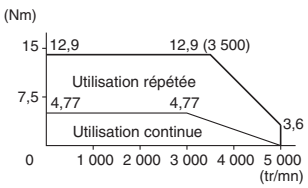
R88M-G75030H/T (750 W)



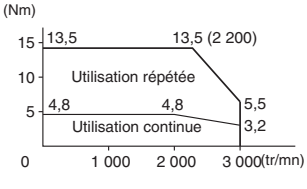
R88M-G1K030T (1 kW)



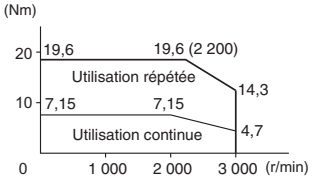
R88M-G1K530T (1.5 kW)



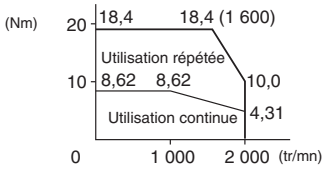
R88M-G1K020T (1 kW)



R88M-G1K520T (1,5 kW)



R88M-G90010T (900 W)



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

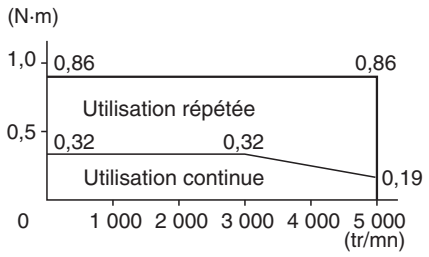
Servomoteurs plats 3 000 tr/min

Valeurs nominales et caractéristiques

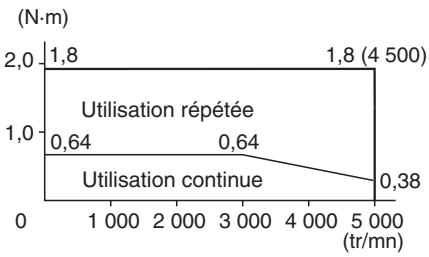
Tension appliquée			230 V		
Servomoteur modèle R88M-□			GP10030□	GP20030□	GP40030□
Sortie nominale		W	100	200	400
Couple nominal		Nm	0,32	0,64	1,3
Couple pic instantané		Nm	0,86	1,8	3,65
Courant nominal		A (rms)	1	1,6	2,5
Courant maximal instantané		A (rms)	3,1	4,9	7,5
Vitesse nominale		min^{-1}	3 000		
Vitesse max.		min^{-1}	5 000		
Constante de couple		Nm/A (rms)	0,34	0,42	0,54
Moment d'inertie du rotor (JM)		$kg·m^2 \times 10^{-4}$	0,1	0,35	0,64
Moment d'inertie de charge autorisé (JL)		Multiple de (JM)	20		
Taux de puissance		kW/s	10,2	11,5	25,5
Codeur applicable			Incrémental (10 000 impulsions)		
			Codeur incrémental / absolu (17 bits)		
Charge radiale autorisée		N	68	245	
Charge axiale autorisée		N	58	98	
Poids approximatif		kg (sans frein)	0,7	1,3	1,8
		kg (avec frein)	0,9	2	2,5
Caractéristiques de freinage	Tension nominale		24 Vc.c. +/–10 %		
	Moment d'inertie du frein de maintien J	$kg·m^2 \times 10^{-4}$	0,03	0,09	
	Consommation de puissance (à 20 °C)	W	7	10	
	Consommation de courant (à 20 °C)	A	0,29	0,41	
	Couple de friction statique	Nm (minimum)	0,29	1,27	
	Temps de montée pour couple de maintien	ms (max.)	50	60	
	Temps de relâchement	ms (max)	15		
Caractéristiques de base	Valeurs nominales		Continu		
	Degré d'isolement		Type B		
	Température de fonctionnement / stockage ambiante		0 à +40 °C / –20 à 80 °C		
	Humidité de fonctionnement / stockage ambiante		85 % max. (sans condensation)		
	Classe de vibration		V-15		
	Résistance d'isolement		20 MΩ min. à 500 Vc.c. entre les bornes d'alimentation et la borne FG		
	Boîtier		IP65 entièrement fermé à auto-refroidissement (à l'exception de l'ouverture de l'arbre et des extrémités des câbles)		
	Résistance aux vibrations		Accélération des vibrations 49 m/s^2		
	Montage		Monté avec bride		

Caractéristiques couple / vitesse

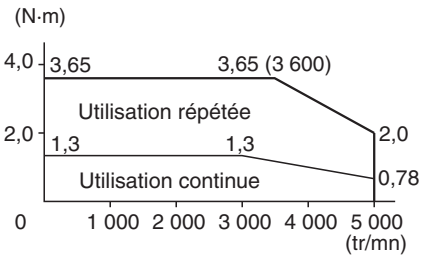
R88M-GP10030H/T (100 W)



R88M-GP20030H/T (200 W)



R88M-GP40030H/T (400 W)



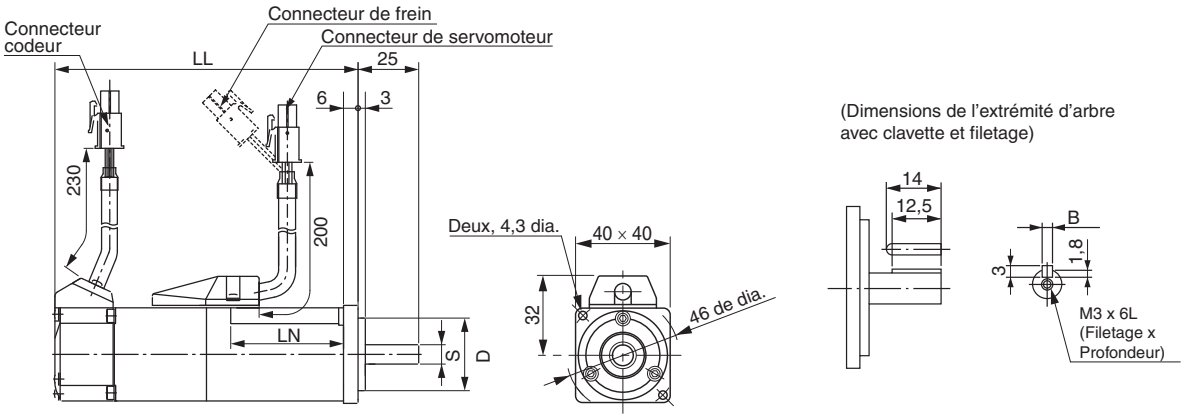
AUDIN - 8, avenue de la malle - 51370 Saint Brice Courcelles - Tel : 03.26.04.20.21 - Fax : 03.26.04.28.20 - Web : http: www.audin.fr - Email : info@audin.fr

Dimensions

Servomoteurs

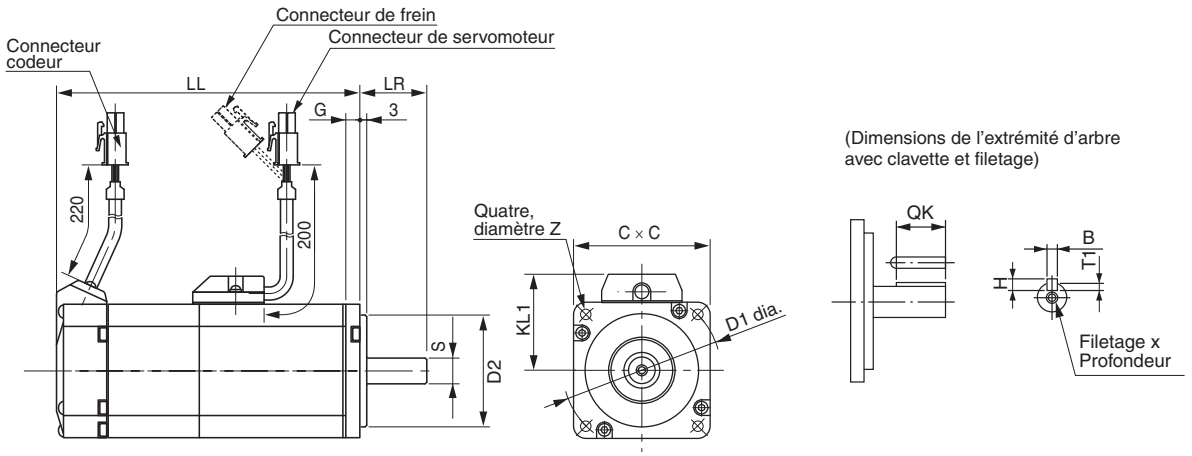
Modèles cylindriques 3 000 tr/min (230 V, 50 à 100 W)

Dimensions (mm)	Sans frein	Avec frein	LN	Surface de bride	Extrémité d'arbre		Poids approx. (kg)	
Modèle	LL	LL		D	S	B	Sans frein	Avec frein
R88M-G05030□-□S2	72	102	26,5	30^{h7}	8^{h6}	3^{h9}	0,3	0,5
R88M-G10030□-□S2	92	122	46,5				0,5	0,7



Modèles cylindriques 3 000 tr/min (230 V, 200 – 750 W)

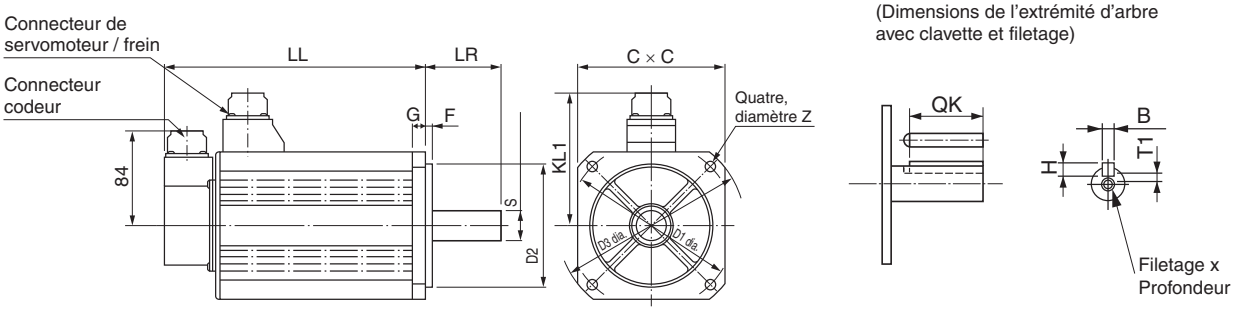
Dimensions (mm)	Sans frein	Avec frein	LR	KL1	Surface de bride					Extrémité d'arbre						Poids approx. (kg)	
Modèle	LL	LL			D1	D2	C	G	Z	S	QK	B	H	T1	Filetage x Profondeur	Sans frein	Avec frein
R88M-G20030□-□S2	79,5	116	30	43	70	50^{h7}	60	6,5	4,5	11^{h6}	18	4^{h9}	4	2,5	M4 x 8L	0,8	1,3
R88M-G40030□-□S2	99	135,5								14^{h6}	22,5	5^{h9}	5	3	M5 x 10L	1,2	1,7
R88M-G75030□-□S2	112,2	149,2	35	53	90	70^{h7}	80	8	6	19^{h6}	22	6^{h9}	6	3,5		2,3	3,1



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

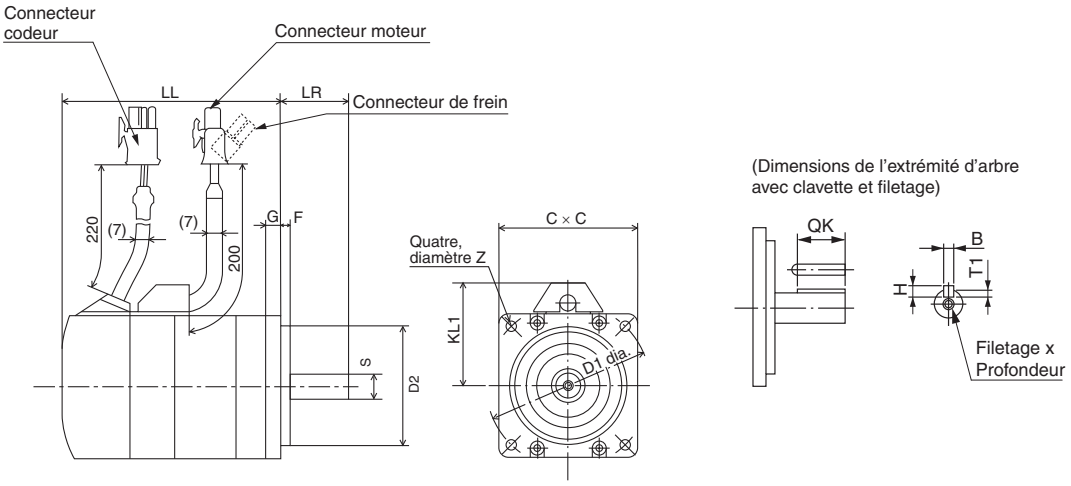
Modèles cylindriques 3 000, 2 000 et 1 000 tr/min (230 V, 900 kW à 1,5 kW)

Dimensions (mm)	Sans frein	Avec frein	LR	KL1	Surface de bride							Extrémité d'arbre						Poids approx. (kg)	
Modèle	LL	LL			D1	D2	D3	C	G	F	Z	S	QK	B	H	T1	Filetage x Profon-deur	Sans frein	Avec frein
R88M-G1K030T-□S2	175	200	55	98	100	80^{h7}	120	90	7	3	6,6	19^{h6}	42	6^{h9}	6	3,5	M5 x 12L	4,5	5,1
R88M-G1K530T-□S2	180	205		103	115	95^{h7}	135	100	10		9							5,1	6,5
R88M-G1K020T-□S2	150	175		118	145	110^{h7}	165	130	12	6		22^{h6}	41	8^{h9}	7	4		6,8	8,7
R88M-G1K520T-□S2	175	200																8,5	10,1
R88M-G90010T-□S2	175	200	70																10



Modèles plats 3 000 tr/min (230 V, 100 W à 400 W)

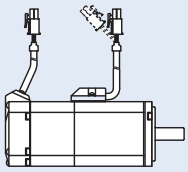
Dimensions (mm)	Sans frein	Avec frein	LR	KL1	Surface de bride						Extrémité d'arbre						Poids approx. (kg)	
Modèle	LL	LL			D1	D2	C	F	G	Z	S	QK	B	H	T1	Filetage x Profondeur	Sans frein	Avec frein
R88M-GP10030H-□S2	60,5	84,5	25	43	70	50^{h7}	60	3	7	4,5	8^{h6}	12,5	3^{h9}	3	1,8	M3 x 6L	0,7	0,9
R88M-GP10030T-□S2	87,5	111,5																
R88M-GP20030H-□S2	67,5	100	30	53	90	70^{h7}	80	5	8	5,5	11^{h6}	18	4^{h9}	4	2,5	M4 x 8L	1,3	2
R88M-GP20030T-□S2	94,5	127																
R88M-GP40030H-□S2	82,5	115									14^{h6}	22,5	5^{h9}	5	3,0	M5 x 10L	1,8	2,5
R88M-GP40030T-□S2	109,5	142																



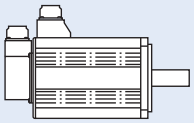
AUDIN - 8, avenue de la malle - 51370 Saint Brice Courcelles - Tel : 03.26.04.20.21 - Fax : 03.26.04.28.20 - Web : http: www.audin.fr - Email : info@audin.fr

Références de commande

① **Servomoteur cylindrique série G**

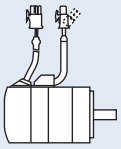


3 000 tr/min (50 – 750 W)

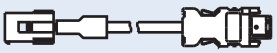


3 000 tr/min (1 000 – 1 500 W)
2 000 tr/min (1 000 – 1 500 W)
1 000 tr/min (900 W)

① **Servomoteur plat série G**



3 000 tr/min (100 – 400 W)



③ Câble codeur

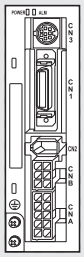
④ Câble avec batterie pour codeur absolu

⑤ Câble d'alimentation

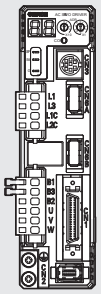
⑥ Câble de frein

(reportez-vous au chapitre sur les servodrivers)

Options driver



② **SmartStep 2**
Servodriver contrôlé par impulsions



② **Servodriver série G**
ML2 et modèles analogiques/impulsions

Remarque : Les symboles ①②③④⑤⑥ … indiquent la séquence recommandée pour sélectionner le servomoteur et les câbles.

Servomoteur

① Sélectionnez le moteur parmi les modèles cylindriques et plats en utilisant les tableaux de moteurs des pages suivantes.

Servodriver

② Reportez-vous aux chapitres sur les servodrivers série G et SmartStep2 pour les spécifications détaillées des servodrivers et la sélection des accessoires.

Servomoteurs cylindriques 3 000 / 2 000 / 1 000 tr/min (50 à 1,5 kW)

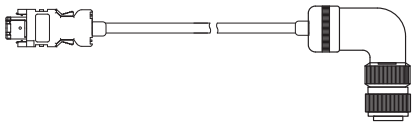
Symbole	Caractéristiques						Modèle de servomoteur	Servodrivers compatibles ②	
	Tension	Codeur et conception	Vitesse	Conception	Couple nominal	Capacité		SmartStep2	Série G
① (50 à 750 W)	230 V	Codeur incrémental (10 000 impulsions) Arbre droit avec clavette, fileté	3 000 min^{-1}	Sans frein	0,16 Nm	50 W	R88M-G05030H-S2	R7D-BP01H	R88D-G□01H□
					0,32 Nm	100 W	R88M-G10030H-S2	R7D-BP01H	R88D-G□01H□
					0,64 Nm	200 W	R88M-G20030H-S2	R7D-BP02HH	R88D-G□02H□
					1,3 Nm	400 W	R88M-G40030H-S2	R7D-BP04H	R88D-G□04H□
					2,4 Nm	750 W	R88M-G75030H-S2	R88D-GP08H	R88D-G□08H□
				Avec frein	0,16 Nm	50 W	R88M-G05030H-BS2	R7D-BP01H	R88D-G□01H□
					0,32 Nm	100 W	R88M-G10030H-BS2	R7D-BP01H	R88D-G□01H□
					0,64 Nm	200 W	R88M-G20030H-BS2	R7D-BP02HH	R88D-G□02H□
					1,3 Nm	400 W	R88M-G40030H-BS2	R7D-BP04H	R88D-G□04H□
					2,4 Nm	750 W	R88M-G75030H-BS2	R88D-GP08H	R88D-G□08H□
		Codeur absolu / incrémental (17 bits) Arbre droit avec clavette, fileté		Sans frein	0,16 Nm	50 W	R88M-G05030T-S2	–	R88D-G□01H□
					0,32 Nm	100 W	R88M-G10030T-S2	–	R88D-G□01H□
					0,64 Nm	200 W	R88M-G20030T-S2	–	R88D-G□02H□
					1,3 Nm	400 W	R88M-G40030T-S2	–	R88D-G□04H□
					2,4 Nm	750 W	R88M-G75030T-S2	–	R88D-G□08H□
					3,18 Nm	1 kW	R88M-G1K030T-S2	–	R88D-G□15H□
					4,77 Nm	1,5 kW	R88M-G1K530T-S2	–	R88D-G□15H□
				Avec frein	0,16 Nm	50 W	R88M-G05030T-BS2	–	R88D-G□01H□
					0,32 Nm	100 W	R88M-G10030T-BS2	–	R88D-G□01H□
					0,64 Nm	200 W	R88M-G20030T-BS2	–	R88D-G□02H□
					1,3 Nm	400 W	R88M-G40030T-BS2	–	R88D-G□04H□
					2,4 Nm	750 W	R88M-G75030T-BS2	–	R88D-G□08H□
(900 à 1 500 W)					3,18 Nm	1 kW	R88M-G1K030T-BS2	–	R88D-G□15H□
					4,77 Nm	1,5 kW	R88M-G1K530T-BS2	–	R88D-G□15H□
			2 000 min^{-1}	Sans frein	4,8 Nm	1 kW	R88M-G1K020T-S2	–	R88D-G□10H□
					7,15 Nm	1,5 kW	R88M-G1K520T-S2	–	R88D-G□15H□
				Avec frein	4,8 Nm	1 kW	R88M-G1K020T-BS2	–	R88D-G□10H□
					7,15 Nm	1,5 kW	R88M-G1K520T-BS2	–	R88D-G□15H□
			1 000 min^{-1}	Sans frein	8,62 Nm	900 W	R88M-G90010T-S2	–	R88D-G□15H□
				Avec frein			R88M-G90010T-BS2	–	R88D-G□15H□

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

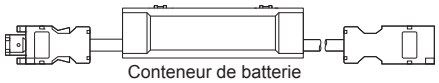
Servomoteurs plats 3 000 tr/min (100 à 400 W)

Symbole	Caractéristiques					Modèle de servomoteur	Servodrivers compatibles ②	
	Tension	Codeur et conception		Couple nominal	Capacité		SmartStep2	Série G
①	230 V	Codeur incrémental (10 000 impulsions) Arbre droit avec clavette, fileté	Sans frein	0,32 Nm	100 W	R88M-GP10030H-S2	R7D-BP01H	R88D-G□01H□
				0,64 Nm	200 W	R88M-GP20030H-S2	R7D-BP02HH	R88D-G□02H□
				1,3 Nm	400 W	R88M-GP40030H-S2	R7D-BP04H	R88D-G□04H□
			Avec frein	0,32 Nm	100 W	R88M-GP10030H-BS2	R7D-BP01H	R88D-G□01H□
				0,64 Nm	200 W	R88M-GP20030H-BS2	R7D-BP02HH	R88D-G□02H□
				1,3 Nm	400 W	R88M-GP40030H-BS2	R7D-BP04H	R88D-G□04H□
		Codeur absolu / incrémental (17 bits) Arbre droit avec clavette, fileté	Sans frein	0,32 Nm	100 W	R88M-GP10030T-S2	–	R88D-G□01H□
				0,64 Nm	200 W	R88M-GP20030T-S2	–	R88D-G□02H□
				1,3 Nm	400 W	R88M-GP40030T-S2	–	R88D-G□04H□
			Avec frein	0,32 Nm	100 W	R88M-GP10030T-BS2	–	R88D-G□01H□
				0,64 Nm	200 W	R88M-GP20030T-BS2	–	R88D-G□02H□
				1,3 Nm	400 W	R88M-GP40030T-BS2	–	R88D-G□04H□

Câbles codeur

Symbole	Caractéristiques		Modèle	Présentation
③	Câble de codeur pour codeur absolu (50 à 750 W) R88M-G(50/100/200/400/750)30T-□ R88M-GP(100/200/400)30T-□	1,5 m	R88A-CRGA001-5CR-E	
		3 m	R88A-CRGA003CR-E	
		5 m	R88A-CRGA005CR-E	
		10 m	R88A-CRGA010CR-E	
		15 m	R88A-CRGA015CR-E	
		20 m	R88A-CRGA020CR-E	
	Câble de codeur pour codeur incrémental (50 à 750 W) R88M-G(50/100/200/400/750)30H-□ R88M-GP(100/200/400)30H-□	1,5 m	R88A-CRGB001-5CR-E	
		3 m	R88A-CRGB003CR-E	
		5 m	R88A-CRGB005CR-E	
		10 m	R88A-CRGB010CR-E	
		15 m	R88A-CRGB015CR-E	
		20 m	R88A-CRGB020CR-E	
	Câble de codeur pour codeur absolu (900 à 1 500 W) R88M-G(1K0/1K5)30T-□ R88M-G(1K0/1K5)20T-□ R88M-G90010T-□	1,5 m	R88A-CRGC001-5NR-E	
		3 m	R88A-CRGC003NR-E	
		5 m	R88A-CRGC005NR-E	
		10 m	R88A-CRGC010NR-E	
		15 m	R88A-CRGC015NR-E	
		20 m	R88A-CRGC020NR-E	

Câble avec batterie pour codeur absolu

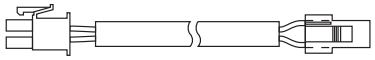
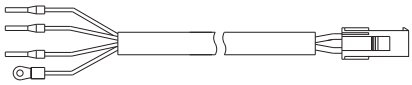
Symbole	Caractéristiques			Modèle	Présentation
④	Câble avec batterie pour codeur absolu	Batterie non comprise	0,3 m	R88A-CRGD0R3C-E	 Conteneur de batterie
		Batterie comprise	0,3 m	R88A-CRGD0R3C-BS-E	
	Batterie de secours pour codeur absolu 2 000 mA.h 3,6 V	–	–	R88A-BAT01G	

Remarque : Le câble avec batterie pour codeur absolu n'est qu'un câble d'extension et doit être utilisé avec un câble pour codeur absolu.

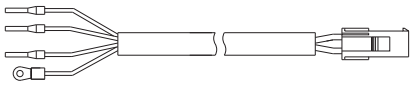
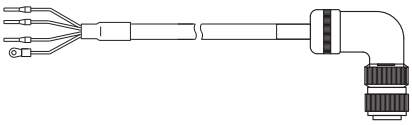
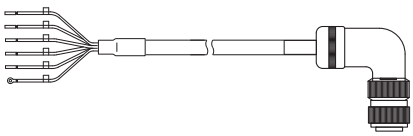
AUDIN - 8, avenue de la malle - 51370 Saint Brice Courcelles - Tel : 03.26.04.20.21 - Fax : 03.26.04.28.20 - Web : http: www.audin.fr - Email : info@audin.fr

Câbles d'alimentation

pour servodriver SmartStep2

Symbole	Caractéristiques		Modèle	Présentation
⑤	Pour servomoteurs de 50 à 400 W R88M-G(50/100/200/400)30□ R88M-GP(100/200/400)30□ Pour les servomoteurs avec frein, un câble séparé (R88A-CAGA□BR-E) est nécessaire	1,5 m	R7A-CAB001-5SR-E	
		3 m	R7A-CAB003SR-E	
		5 m	R7A-CAB005SR-E	
		10 m	R7A-CAB010SR-E	
		15 m	R7A-CAB015SR-E	
		20 m	R7A-CAB020SR-E	
	Pour servomoteurs 750 W R88M-G75030□ Pour les servomoteurs avec frein, un câble séparé (R88A-CAGA□BR-E) est nécessaire	1,5 m	R88A-CAGA001-5SR-E	
		3 m	R88A-CAGA003SR-E	
		5 m	R88A-CAGA005SR-E	
		10 m	R88A-CAGA010SR-E	
		15 m	R88A-CAGA015SR-E	
		20 m	R88A-CAGA020SR-E	

pour servodriver série G

Symbole	Caractéristiques		Modèle	Présentation
⑤	Pour servomoteurs de 50 à 750 W R88M-G(50/100/200/400/750)30□ R88M-GP(100/200/400)30□ Pour les servomoteurs avec frein, un câble séparé (R88A-CAGA□BR-E) est nécessaire	1,5 m	R88A-CAGA001-5SR-E	
		3 m	R88A-CAGA003SR-E	
		5 m	R88A-CAGA005SR-E	
		10 m	R88A-CAGA010SR-E	
		15 m	R88A-CAGA015SR-E	
		20 m	R88A-CAGA020SR-E	
	Pour servomoteurs de 900 à 1,5 kW sans frein R88M-G(1K0/1K5)30T-S2 R88M-G(1K0/1K5)20T-S2 R88M-G90010T-S2	1,5 m	R88A-CAGB001-5SR-E	
		3 m	R88A-CAGB003SR-E	
		5 m	R88A-CAGB005SR-E	
		10 m	R88A-CAGB010SR-E	
		15 m	R88A-CAGB015SR-E	
		20 m	R88A-CAGB020SR-E	
	Pour servomoteurs de 900 à 1,5 kW avec frein R88M-G(1K0/1K5)30T-BS2 R88M-G(1K0/1K5)20T-BS2 R88M-G90010T-BS2	1,5 m	R88A-CAGB001-5BR-E	
		3 m	R88A-CAGB003BR-E	
		5 m	R88A-CAGB005BR-E	
		10 m	R88A-CAGB010BR-E	
		15 m	R88A-CAGB015BR-E	
		20 m	R88A-CAGB020BR-E	

Câble de frein (pour servomoteurs 50 – 750 W)

Symbole	Caractéristiques		Modèle	Présentation
⑥	Câble de frein uniquement. Pour servomoteurs de 50 à 750 W avec frein R88M-G(050/100/200/400/750)30□-BS2, R88M-GP(100/200/400)30□-BS2	1,5 m	R88A-CAGA001-5BR-E	
		3 m	R88A-CAGA003BR-E	
		5 m	R88A-CAGA005BR-E	
		10 m	R88A-CAGA010BR-E	
		15 m	R88A-CAGA015BR-E	
		20 m	R88A-CAGA020BR-E	

Connect (Connexion)Connecteurs pour câbles d'alimentation, de codeur et de frein

Caractéristiques		Servomoteur applicable	Modèle
Connecteurs pour câbles d'alimentation	Côté driver (CNB)	R88M-G(050/100/200/400)30H□, R88M-GP(100/200/400)30H□ (servodrivers SmartStep2 uniquement)	R7A-CNB01A
	Côté moteur	R88M-G(050/100/200/400/750)30□, R88M-GP(100/200/400)30□	R88A-CNG01A
	Côté moteur	R88M-G(1K0/1K5)30□-S2, R88M-G(1K0/1K5)20□-S2, R88M-G90010□-S2 (sans frein)	MS3108E20-4S
	Côté moteur	R88M-G(1K0/1K5)30□-BS2, R88M-G(1K0/1K5)20□-BS2, R88M-G90010□-BS2 (avec frein)	MS3108E20-18S
Connecteurs pour câbles codeur	Côté driver (CN2)	–	R88A-CNW01R
	Côté moteur	R88M-G(050/100/200/400/750)30T-□, R88M-GP(100/200/400)30T-□ (codeur absolu)	R88A-CNG01R
	Côté moteur	R88M-G(050/100/200/400/750)30H-□, R88M-GP(100/200/400)30H-□ (codeur incrémental)	R88A-CNG02R
	Côté moteur	R88M-G(1K0/1K5)30T-□, R88M-G(1K0/1K5)20T-□, R88M-G90010T-□	MS3108E20-29S
Connecteur pour câble de frein	Côté moteur	R88M-G(050/100/200/400/750)30□-BS2, R88M-GP(100/200/400)30□-BS2	R88A-CNG01B

Remarque : 1. Tous les câbles repris sont flexibles et blindés (sauf le R88A-CAGA□□□-BR-E qui est seulement un câble flexible)

2. Les câbles R88A-CRGC□□□NR-E, R88A-CAGB□□□SR-E et R88A-CAGB□□□BR-E sont de catégorie IP67 (y compris le connecteur)

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

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

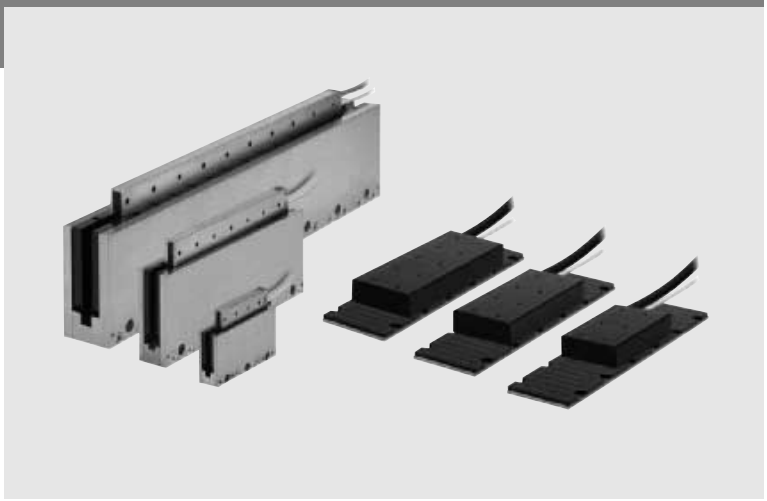
Cat. No. I107E-FR-03

Les produits étant sans cesse améliorés, ces caractéristiques peuvent être modifiées sans préavis.

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

R88L-EC-FW/GW-□

Moteur linéaire Accurax



Nouveaux moteurs linéaires avec efficacité optimisée

Moteurs à noyau en fer pour opérations à vitesse et à rendement élevés et moteurs sans noyau en fer pour applications à dynamique élevée exemptes engorgements. Le moteur et les familles offrent une performance et une précision sans égale.

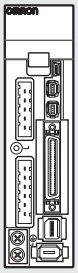
- Types de moteur sans noyau ou avec noyau en fer disponibles
- Positionnement précis à dynamique élevée
- Moteurs à noyau en fer dotés d'un design plat et compact
- Moteurs sans noyau en fer avec excellent rapport force / poids
- Rail magnétique au poids optimisé
- Connecteurs et capteur Hall numériques en option
- Capteurs de température inclus

Puissances

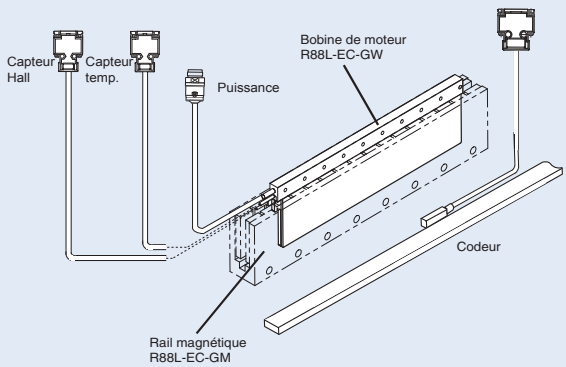
- Moteurs à noyau en fer – 48 à 760 N (force pic 2 000 N)
- Moteurs sans noyau en fer – 26,5 à 348 N (force pic 2 100 N)

Configuration du système

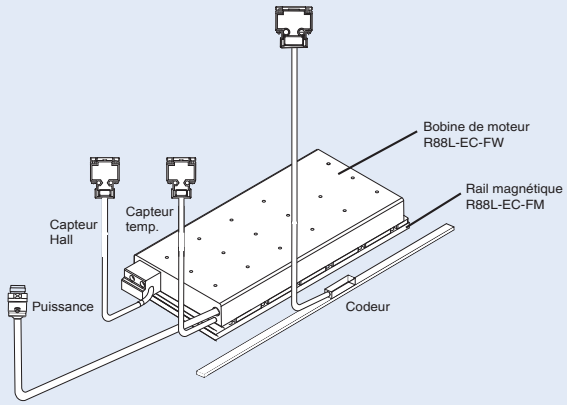
(reportez-vous au chapitre sur les servodrivers)



Servodriver Accurax G5
Modèles analogiques/impulsions et EtherCAT



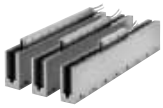
Moteur linéaire sans noyau en fer



Moteur linéaire à noyau en fer

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

Combinaison moteur linéaire / servodriver

Bobine de moteur linéaire					Servodriver linéaire			
					Modèle Accurax G5 EtherCAT		Modèle Accurax G5 Analogique / impulsions	
Type	Force nominale	Force pic	Modèle		230 V	400 V	230 V	400 V
R88L-EC-FW-□ Moteurs à noyau en fer 230 V / 400 V	48 N	105 N	Bobine sans connecteurs	R88L-EC-FW-0303-ANPC	R88D-KN02H-ECT-L	R88D-KN06F-ECT-L	R88D-KT02H-L	R88D-KT06F-L
	96 N	210 N		R88L-EC-FW-0306-ANPC	R88D-KN04H-ECT-L	R88D-KN10F-ECT-L	R88D-KT04H-L	R88D-KT10F-L
	160 N	400 N		R88L-EC-FW-0606-ANPC	R88D-KN08H-ECT-L	R88D-KN15F-ECT-L	R88D-KT08H-L	R88D-KT15F-L
	240 N	600 N		R88L-EC-FW-0609-ANPC	R88D-KN10H-ECT-L	R88D-KN20F-ECT-L	R88D-KT10H-L	R88D-KT20F-L
	320 N	800 N		R88L-EC-FW-0612-ANPC	R88D-KN15H-ECT-L	R88D-KN30F-ECT-L	R88D-KT15H-L	R88D-KT30F-L
	608 N	1 600 N		R88L-EC-FW-1112-ANPC	R88D-KN15H-ECT-L	R88D-KN30F-ECT-L	R88D-KT15H-L	R88D-KT30F-L
	760 N	2 000 N		R88L-EC-FW-1115-ANPC	R88D-KN15H-ECT-L	R88D-KN30F-ECT-L	R88D-KT15H-L	R88D-KT30F-L
	48 N	105 N	Bobine avec connecteurs	R88L-EC-FW-0303-APLC	R88D-KN02H-ECT-L	R88D-KN06F-ECT-L	R88D-KT02H-L	R88D-KT06F-L
	96 N	210 N		R88L-EC-FW-0306-APLC	R88D-KN04H-ECT-L	R88D-KN10F-ECT-L	R88D-KT04H-L	R88D-KT10F-L
	160 N	400 N		R88L-EC-FW-0606-APLC	R88D-KN08H-ECT-L	R88D-KN15F-ECT-L	R88D-KT08H-L	R88D-KT15F-L
	240 N	600 N		R88L-EC-FW-0609-APLC	R88D-KN10H-ECT-L	R88D-KN20F-ECT-L	R88D-KT10H-L	R88D-KT20F-L
	320 N	800 N		R88L-EC-FW-0612-APLC	R88D-KN15H-ECT-L	R88D-KN30F-ECT-L	R88D-KT15H-L	R88D-KT30F-L
	608 N	1 600 N		R88L-EC-FW-1112-APLC	R88D-KN15H-ECT-L	R88D-KN30F-ECT-L	R88D-KT15H-L	R88D-KT30F-L
	760 N	2 000 N		R88L-EC-FW-1115-APLC	R88D-KN15H-ECT-L	R88D-KN30F-ECT-L	R88D-KT15H-L	R88D-KT30F-L
R88L-EC-GW-□ Moteurs sans noyau en fer  230 V	26,5 N	100 N	Bobine sans connecteurs	R88L-EC-GW-0303-ANPS	R88D-KN02H-ECT-L	–	R88D-KT02H-L	–
	53 N	200 N		R88L-EC-GW-0306-ANPS	R88D-KN08H-ECT-L	–	R88D-KT08H-L	–
	80 N	300 N		R88L-EC-GW-0309-ANPS	R88D-KN10H-ECT-L	–	R88D-KT10H-L	–
	58 N	240 N		R88L-EC-GW-0503-ANPS	R88D-KN02H-ECT-L	–	R88D-KT02H-L	–
	117 N	480 N		R88L-EC-GW-0506-ANPS	R88D-KN04H-ECT-L	–	R88D-KT04H-L	–
	175 N	720 N		R88L-EC-GW-0509-ANPS	R88D-KN08H-ECT-L	–	R88D-KT08H-L	–
	117 N	700 N		R88L-EC-GW-0703-ANPS	R88D-KN04H-ECT-L	–	R88D-KT04H-L	–
	232 N	1 400 N		R88L-EC-GW-0706-ANPS	R88D-KN08H-ECT-L	–	R88D-KT08H-L	–
	348 N	2 100 N		R88L-EC-GW-0709-ANPS	R88D-KN10H-ECT-L	–	R88D-KT10H-L	–
	26,5 N	100 N	Bobine avec connecteurs	R88L-EC-GW-0303-APLS	R88D-KN02H-ECT-L	–	R88D-KT02H-L	–
	53 N	200 N		R88L-EC-GW-0306-APLS	R88D-KN08H-ECTL	–	R88D-KT08H-L	–
	80 N	300 N		R88L-EC-GW-0309-APLS	R88D-KN10H-ECT-L	–	R88D-KT10H-L	–
	58 N	240 N		R88L-EC-GW-0503-APLS	R88D-KN02H-ECT-L	–	R88D-KT02H-L	–
	117 N	480 N		R88L-EC-GW-0506-APLS	R88D-KN04H-ECT-L	–	R88D-KT04H-L	–
	175 N	720 N		R88L-EC-GW-0509-APLS	R88D-KN08H-ECT-L	–	R88D-KT08H-L	–
	117 N	700 N		R88L-EC-GW-0703-APLS	R88D-KN04H-ECT-L	–	R88D-KT04H-L	–
	232 N	1 400 N		R88L-EC-GW-0706-APLS	R88D-KN08H-ECT-L	–	R88D-KT08H-L	–
	348 N	2 100 N		R88L-EC-GW-0709-APLS	R88D-KN10H-ECT-L	–	R88D-KT10H-L	–

Désignation du type

Bobine de moteur linéaire

R88L-EC-FW-0303-ANPC

Composant de moteur linéaire Accurax

Code	Type de moteur
FW	Caractéristiques
GW	Bobine de moteur à noyau en fer
	Bobine de moteur sans noyau en fer

Moteur série	
Code	Caractéristiques
C	Compact (modèles avec noyau en fer)
S	Standard (modèles sans noyau en fer)

Largeur magnétique	
Code	Caractéristiques
03	Largeur aimant actif 30 mm
05	Largeur aimant actif 50 mm
06	Largeur aimant actif 60 mm
07	Largeur aimant actif 70 mm
11	Largeur aimant actif 110 mm

Connecteur options	
Code	Caractéristiques
NP	Pas de connecteur
PL	Avec connecteurs

Modèle de bobine	
Code	Caractéristiques
03	Modèle bobine 3
06	Modèle bobine 6
09	Modèle bobine 9
12	Modèle bobine 12
15	Modèle bobine 15

Révision de conception N°

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

Rail magnétique

R88L-EC-FM-03□□□-A

Composant de moteur linéaire Accurax

Type de rail magnétique	
Code	Caractéristiques
FM	Rail magnétique à noyau en fer
GM	Rail magnétique sans noyau en fer

Révision de conception N°

Longueur du rail magnétique en mm

Largeur magnétique	
Code	Caractéristiques
03	Largeur aimant actif 30 mm
05	Largeur aimant actif 50 mm
06	Largeur aimant actif 60 mm
07	Largeur aimant actif 70 mm
11	Largeur aimant actif 110 mm

Capteur Hall

R88L-EC-FH-NNNN-A

Composant de moteur linéaire Accurax

Type de capteur Hall	
Code	Caractéristiques
FH	Capteur Hall numérique à noyau en fer
GH	Capteur Hall numérique sans noyau en fer

Révision de conception N°

Balise

Largeur magnétique	
Code	Caractéristiques
03	Largeur aimant actif 30 mm
05	Largeur aimant actif 50 mm
07	Largeur aimant actif 70 mm
NN	Balise

Caractéristiques du servomoteur linéaire

Moteurs à noyau en fer R88L-EC-FW-□ (230 / 400 Vc.a.)

Tension		230 / 400 V						
Modèle de moteur linéaire	**R88L-EC-FW-□**	**0303-□**	**0306-□**	**0606-□**	**0609-□**	**0612-□**	**1112-□**	**1115-□**
Vitesse maximale (100 V)	**m/s**	2,5		2			1	
Vitesse maximale (200 V)	**m/s**	5		4			2	
Vitesse maximale (400 V)	**m/s**	10		8			4	
Force pic[*1]	**N**	105	210	400	600	800	1 600	2 000
Courant pic[*1]	**Arms**	3,1	6,1	10	15	20	20	25
Force continue[*2]	**N**	48	96	160	240	320	608	760
Courant continu[*2]	**Arms**	1,24	2,4	3,4	5,2	6,9	6,5	8,2
Constante de force du moteur	**N / A_{rms}**	39,7		46,5			93	
BEMF	**Vc.c./m/s**	32		38			76	
Constante moteur	N /√W	9,75	13,78	19,49	23,87	27,57	41,47	46,37
Résistance de phase	Ω	5,34	2,68	1,83	1,23	0,92	1,6	1,29
Inductance de phase	**mH**	34,7	17,4	13,7	9,2	6,9	12,8	10,3
Constante de temps électrique	**ms**	6,5		7,5			8	
Dissipation de puissance cont. max. (toutes bobines)	**W**	32	63	88	131	175	279	349
Résistance thermique	**K/W**	2,20	1,10	0,78	0,52	0,39	0,23	0,18
Constante de temps thermique	**s**	110		124			126	
Force d'attraction magnétique	**N**	300	500	1 020	1 420	1 820	3 640	4 440
Pas du pôle magnétique	**mm**	24						
Poids unité de bobine[*3]	**Kg**	0,48	0,78	1,31	1,84	2,37	4,45	5,45
Poids rail magnétique	**Kg/m**	2,1		3,8			10,5	
Dimensions plaque de refroidissement (L x l x h)	**mm**	238 x 220 x 10		250 x 287 x 12			371 x 330 x 14	
Méthodes de protection[*4]		Capteurs de température (KTY-83/121 & PTC 110C), auto-refroidissement						
Capteur Hall		Numérique (en option)						
Classe d'isolation		Classe B						
Tension du bus max.		560 Vc.c.						
Résistance d'isolement		500 Vc.c.						
Rigidité diélectrique		2 750 V pour 1 s						
Température max. de bobine autorisée		130 ºC						
Humidité ambiante		20 à 80 % (sans condensation)						
Température max. d'aimant autorisée		70 ºC						

[*1] Température de bobine augmentant de 6 K/s.

[*2] Valeurs de température de bobine à 100 ºC et d'aimants à 25 ºC. L'unité de bobine doit être associée aux tailles de plaques de refroidissement données dans le tableau et un courant d'air de 2,5 m/s (25 ºC) doit être appliqué.

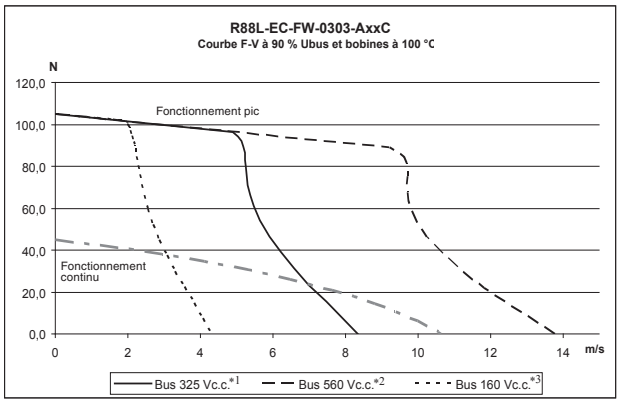
[*3] Poids sans connecteur et câble.

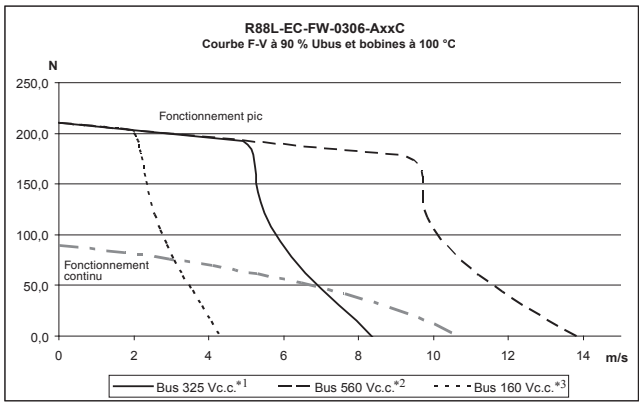
[*4] I^2t doit être défini correctement pour les applications à courant élevé.

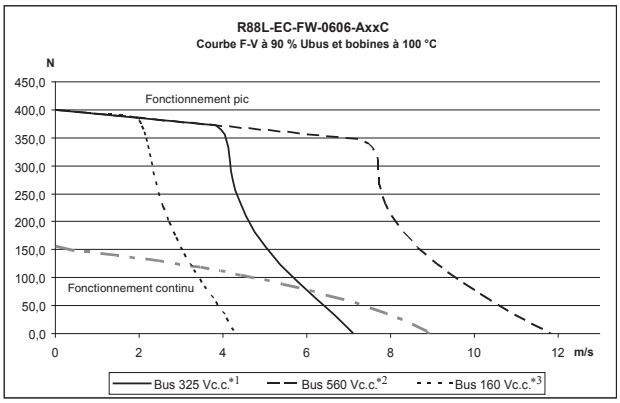
Toutes les autres valeurs à 25 °C (+/–10 %).

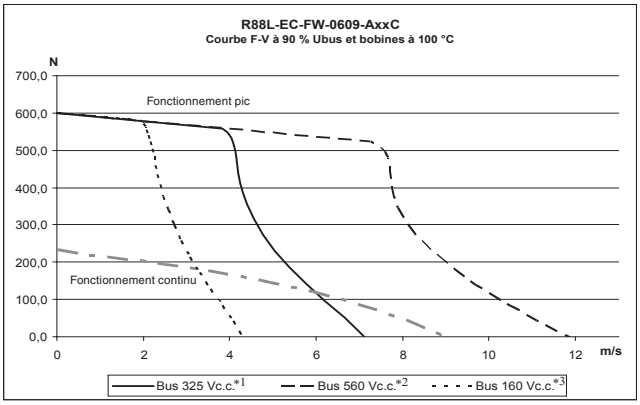
AUDIN - 8, avenue de la malle - 51370 Saint Brice Courcelles - Tel : 03.26.04.20.21 - Fax : 03.26.04.28.20 - Web : http: www.audin.fr - Email : info@audin.fr

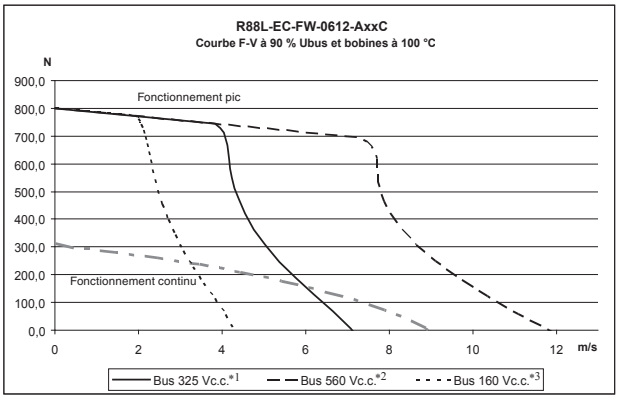
Caractéristiques force-vitesse

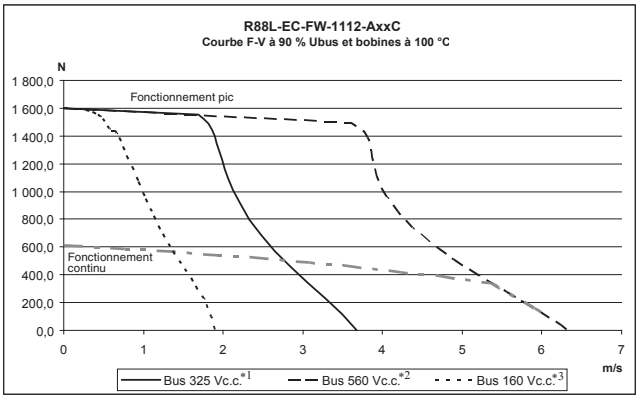


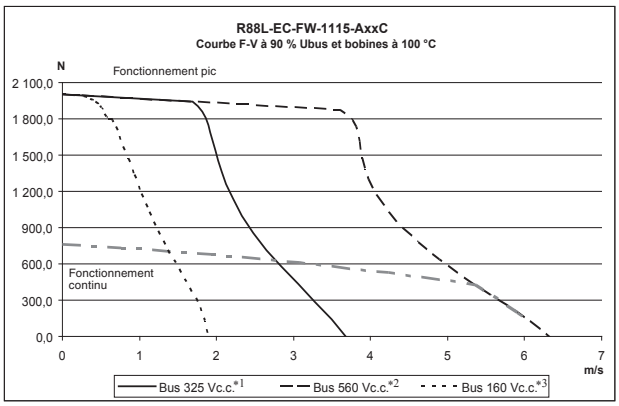












*1 La tension du Bus c.c. correspond à une entrée de tension c.a. (V_{ACIN}) de 235 V ou plus.

*2 La tension du Bus c.c. correspond à une entrée de tension c.a. (V_{ACIN}) de 400 V ou plus.

*3 La tension du Bus c.c. correspond à une entrée de tension c.a. (V_{ACIN}) de 115 V ou plus.

Remarque : La valeur du Bus c.c. est calculée à partir de la formule ci-dessous (où la chute de tension c.a. est dans le bus c.c.) :

$$DCBuS = V_{ACIN} \times \sqrt{2} - \Delta V$$

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

Moteurs sans noyau en fer R88L-EC-GW-□ (230 Vc.a.)

Tension		230 V								
Modèle de moteur linéaire	**R88L-EC-GW-□**	**0303-□**	**0306-□**	**0309-□**	**0503-□**	**0506-□**	**0509-□**	**0703-□**	**0706-□**	**0709-□**
Vitesse maximale (100 V)	**m/s**	8			2,2			1,2		
Vitesse maximale (200 V)	**m/s**	16			4,4			2,4		
Force pic*1	**N**	100	200	300	240	480	720	700	1 400	2 100
Courant pic*1	**Arms**	5	10	15	3,5	7,1	10,6	5,6	11,3	16,9
Force continue*2	**N**	26,5	53	80	58	117	175	117	232	348
Courant continu*2	**Arms**	1,33	2,66	4	0,87	1,76	2,6	0,94	1,87	2,81
Constante de force du moteur	**N / A_{rms}**	19,9			68			124		
BEMF	**Vc.c./m/s**	16			55,5			101		
Constante moteur	N /√W	4,9	6,93	8,43	9,85	13,96	17,03	17,97	25,44	31,14
Résistance de phase	Ω	5,5	2,8	1,8	15,9	8	5,3	15,8	7,9	5,3
Inductance de phase	**mH**	1,8	0,9	0,6	13	6,5	4,2	28	14	9
Constante de temps électrique	**ms**	0,35			0,8			1,8		
Dissipation de puissance cont. max. (toutes bobines)	**W**	47	95	142	67	134	200	82	165	247
Résistance thermique	**K/W**	2,1	1,06	0,71	1,7	0,85	0,65	1,56	1,04	0,52
Constante de temps thermique	**s**	36			72			96		
Force d'attraction magnétique	**N**	0								
Pas du pôle magnétique	**mm**	30			42			57		
Poids unité de bobine*3	**Kg**	0,084	0,138	0,198	0,25	0,47	0,69	0,55	0,95	1,35
Poids rail magnétique	**Kg/m**	4,8			11,2			24		
Méthodes de protection*4		Capteurs de température NTC10k, PTC110C, auto-refroidissement								
Capteur Hall		Numérique (en option)								
Classe d'isolation		Classe B								
Tension du bus max.		325 Vc.c.								
Résistance d'isolement		500 Vc.c.								
Rigidité diélectrique		2 250 V pendant 1 s								
Température max. de bobine autorisée		110 ºC								
Humidité ambiante		20 à 80 % sans condensation								
Température max. d'aimant autorisée		70 ºC								

*1 Température de bobine en augmentation série 03 de 40 K/s, série 05 de 20 K/s et série 07 de 20 K/s.

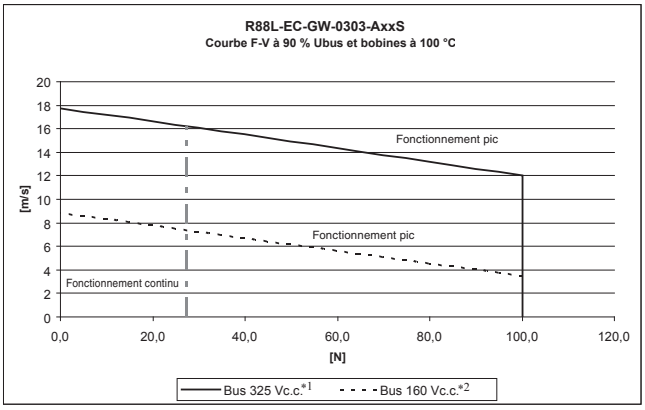
*2 Valeurs de température de bobine à 110 ºC et d'aimants à 25 ºC.

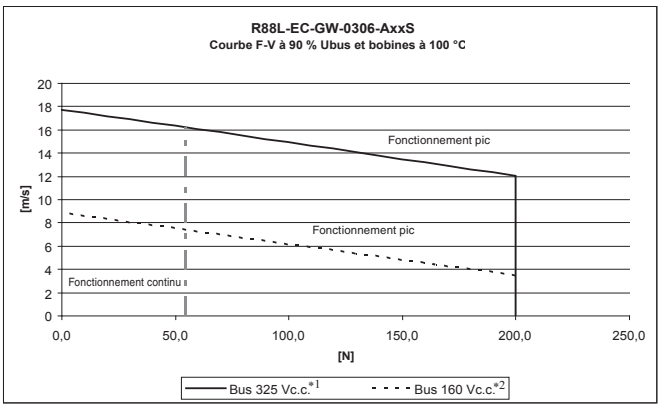
*3 Poids sans connecteur et câble.

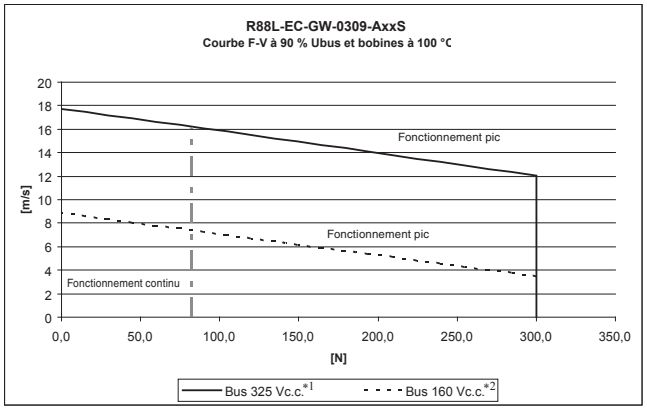
*4 I²I doit être défini correctement pour les applications de surcharge à courant élevé.

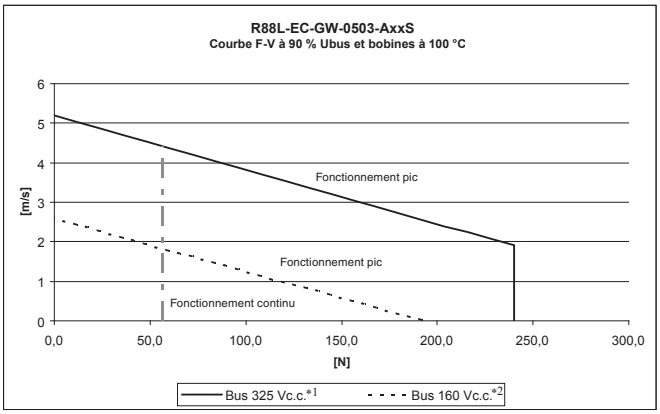
Toutes les autres valeurs à 25 ºC (+/–10 %).

Caractéristiques force-vitesse

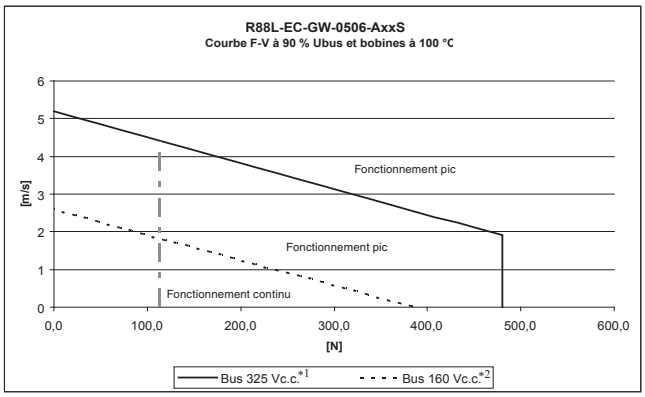


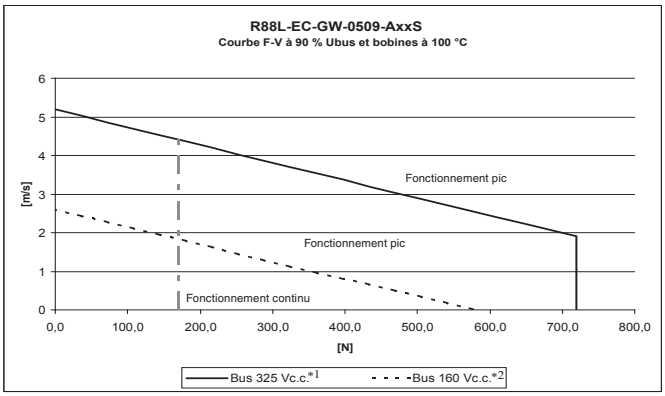


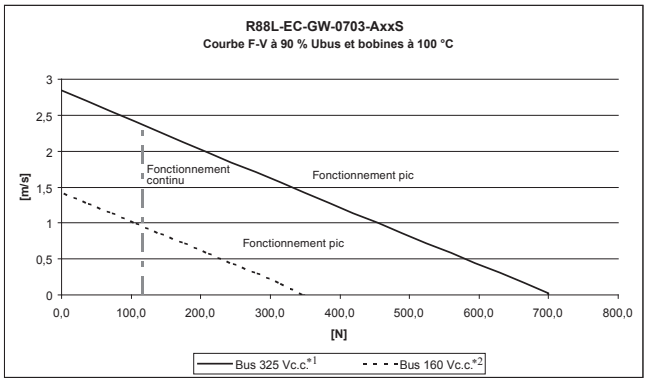


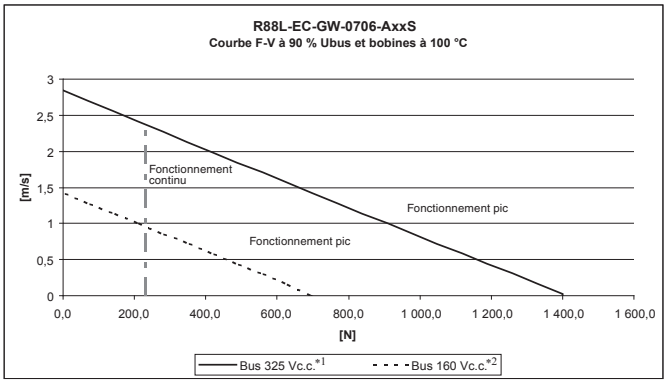


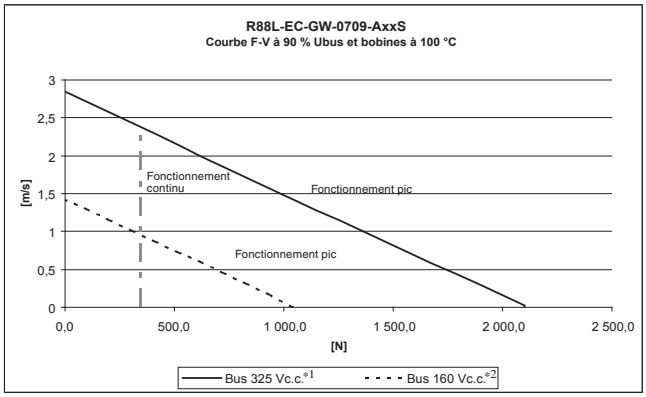
AUDIN - 8, avenue de la malle - 51370 Saint Brice Courcelles - Tel : 03.26.04.20.21 - Fax : 03.26.04.28.20 - Web : http: www.audin.fr - Email : info@audin.fr











*1 La tension du Bus c.c. correspond à une entrée de tension c.a. (V_{ACIN}) de 235 V ou plus.

*2 La tension du Bus c.c. correspond à une entrée de tension c.a. (V_{ACIN}) de 115 V ou plus.

Remarque : La valeur du bus c.c. est calculée à partir de la formule ci-dessous :

$$DCBuS = V_{ACIN} \times \sqrt{2} - \Delta V$$

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

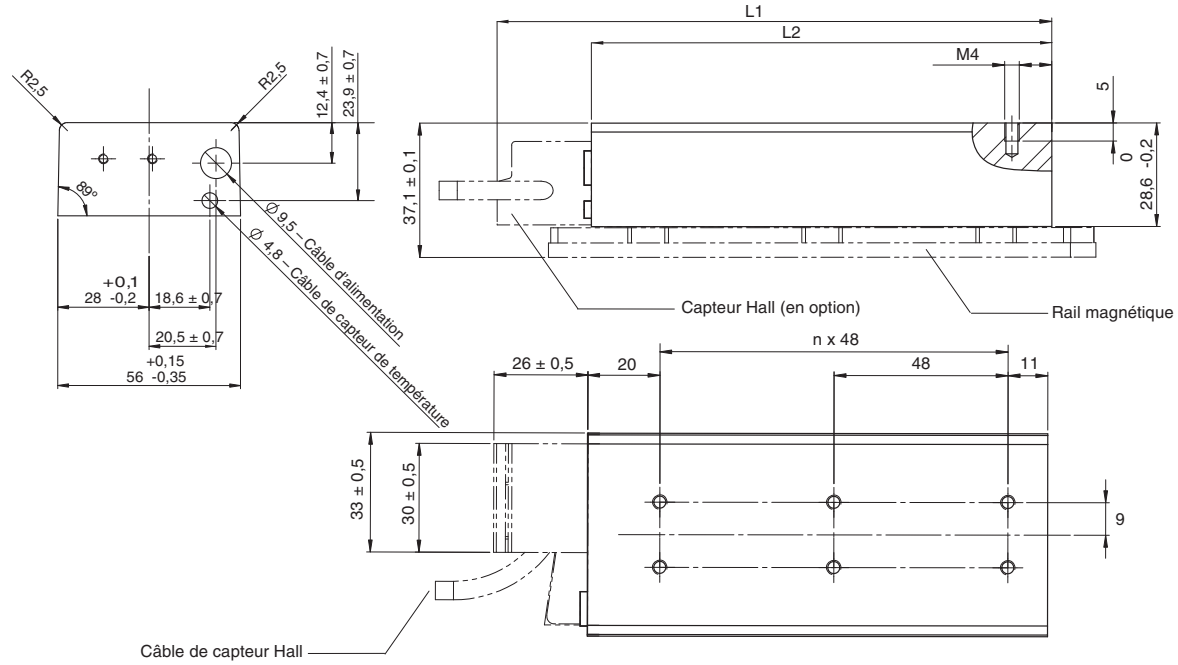
Dimensions

Noyau en fer R88L-EC-FW-03□

Bobine moteur

Modèle	L1 (mm)	L2 (mm)	n
R88L-EC-FW-0303-□	105 +/–0,5	79 +0,15 / –0,35	1
R88L-EC-FW-0306-□	153 +/–0,5	127 +0,15 / –0,35	2

Dimensions de la bobine du moteur avec rail magnétique et capteur Hall (en option)



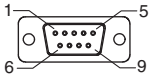
Unité : mm

Caractéristiques du câblage pour moteur avec connecteurs

Longueur du câble 500 ± 30
Connecteur en option
Fabriqué par Hypertac
LRRA06AMRPN182 (MALE)
Code article broche : 021.279.1020

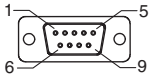
Connecteur d'alimentation		
N° broche	Fil	Fonction
1	Noir-1	Phase U
2	Noir-2	Phase V
3	Vert/Jaune	Terre
4	Noir-3	Phase W
5	Non utilisé	-
6	Non utilisé	-

Connecteur homologue :
Type mâle : LPRA06BFRBN170



Longueur du câble 500 ± 30
Connecteur en option
D-sub 9 broches (MALE)

Connecteur du capteur de température		
N° broche	Fil	Fonction
1	Non utilisé	-
2	Non utilisé	-
3	Non utilisé	-
4	Non utilisé	-
5	Non utilisé	-
6	Blanc	PTC
7	Marron	PTC
8	Vert	KTY
9	Jaune	KTY
Boîtier	Blindage	-

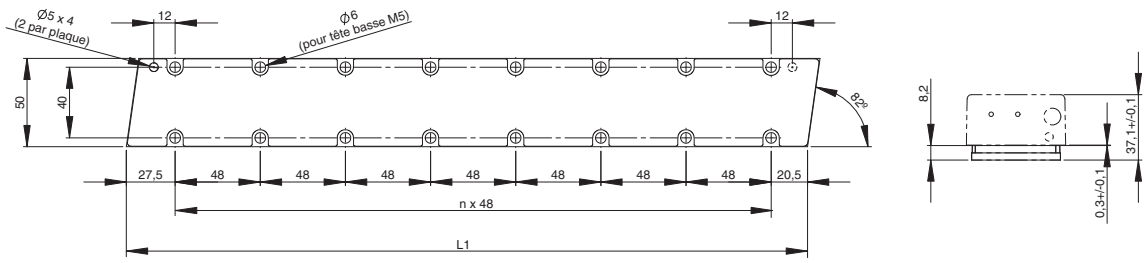


Longueur du câble 500 ± 30
D-sub 9 broches (MALE)

Connecteur de capteur Hall (en option)		
N° broche	Fil	Fonction
1	Marron	5 V
2	Gris	Hall U
3	Rouge	Hall V
4	Jaune	Hall W
5	Blanc	GND
6	Non utilisé	Non utilisé
7	Non utilisé	Non utilisé
8	Non utilisé	Non utilisé
9	Non utilisé	Non utilisé
Boîtier	Blindage	-

Rail magnétique

Modèle	L1 (mm)	n	Poids approximatif (Kg/m)
R88L-EC-FM-03096-A	96	1	2,1
R88L-EC-FM-03144-A	144	2	
R88L-EC-FM-03384-A	384	7	



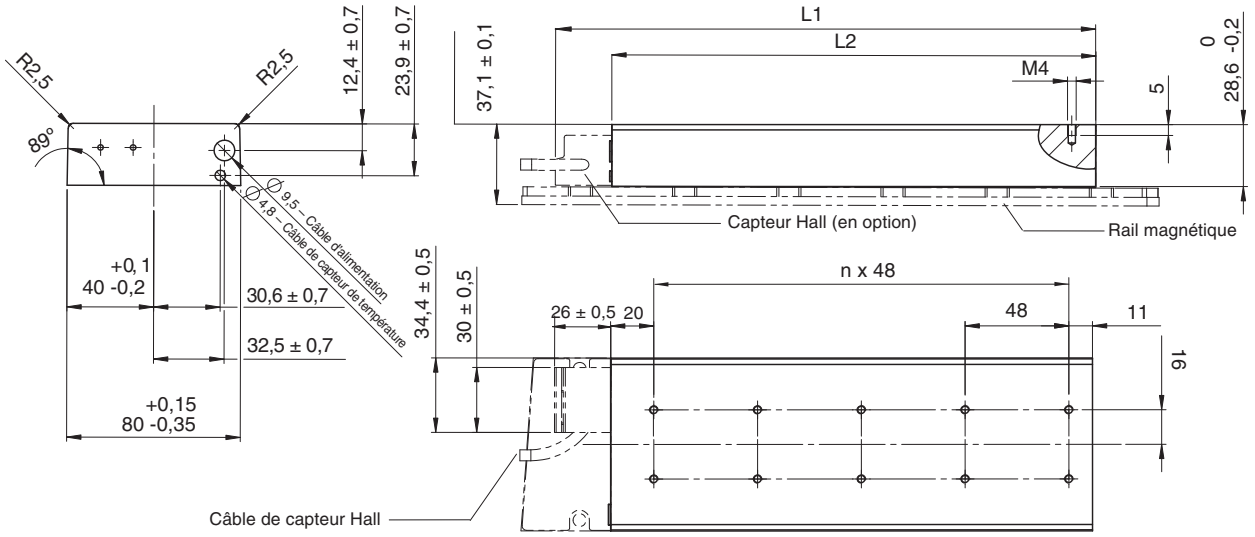
AUDIN - 8, avenue de la malle - 51370 Saint Brice Courcelles - Tel : 03.26.04.20.21 - Fax : 03.26.04.28.20 - Web : http: www.audin.fr - Email : info@audin.fr

Noyau en fer R88L-EC-FW-06□

Bobine moteur

Modèle	L1 (mm)	L2 (mm)	n
R88L-EC-FW-0606-□	153 +/–0,5	127 +0,15 / –0,35	2
R88L-EC-FW-0609-□	201 +/–0,5	175 +0,15 / –0,35	3
R88L-EC-FW-0612-□	249 +/–0,5	223 +0,15 / –0,35	4

Dimensions de la bobine du moteur avec rail magnétique et capteur Hall (en option)



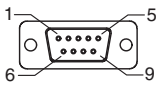
Unité : mm

Caractéristiques du câblage pour moteur avec connecteurs

Longueur du câble 500 ± 30
Connecteur en option
Fabriqué par Hypertac
LRRA06AMRPN182 (MALE)
Code article broche : 021.279.1020

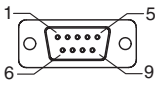
Connecteur d'alimentation		
N° broche	Fil	Fonction
1	Noir-1	Phase U
2	Noir-2	Phase V
3	Vert / Jaune	Terre
4	Noir-3	Phase W
5	Non utilisé	-
6	Non utilisé	-

Connecteur homologue :
Type mâle : LPRA06BFRBN170



Longueur du câble 500 ± 30
Connecteur en option
D-sub 9 broches (MALE)

Connecteur du capteur de température		
N° broche	Fil	Fonction
1	Non utilisé	-
2	Non utilisé	-
3	Non utilisé	-
4	Non utilisé	-
5	Non utilisé	-
6	Blanc	PTC
7	Marron	PTC
8	Vert	KTY
9	Jaune	KTY
Boîtier	Blindage	-

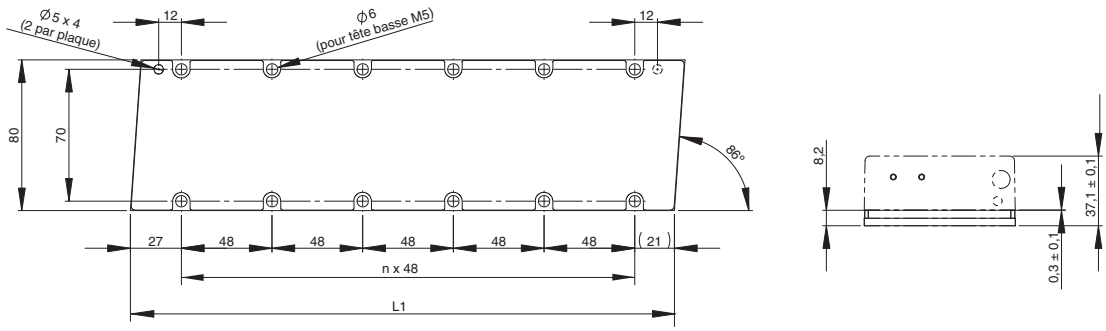


Longueur du câble 500 ± 30
D-sub 9 broches (MALE)

Connecteur de capteur Hall (en option)		
N° broche	Fil	Fonction
1	Marron	5 V
2	Gris	Hall U
3	Rouge	Hall V
4	Jaune	Hall W
5	Blanc	GND
6	Non utilisé	Non utilisé
7	Non utilisé	Non utilisé
8	Non utilisé	Non utilisé
9	Non utilisé	Non utilisé
Boîtier	Blindage	-

Rail magnétique

Modèle	L1 (mm)	n	Poids approximatif (Kg/m)
R88L-EC-FM-06192-A	192	3	3,8
R88L-EC-FM-06288-A	288	5	



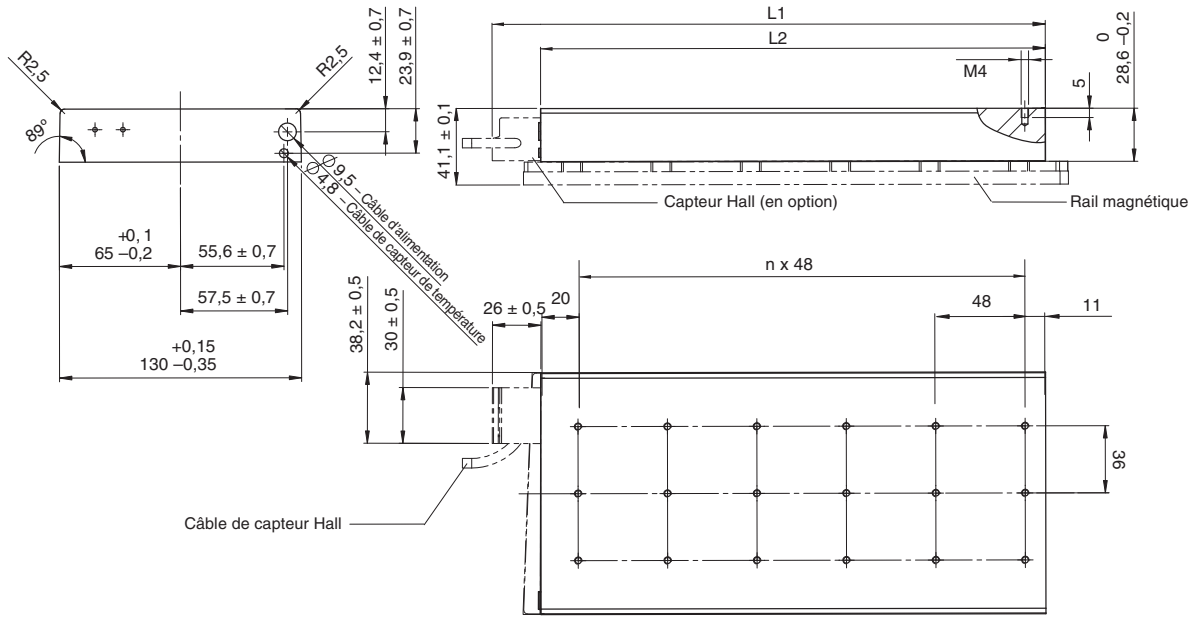
AUDIN - 8, avenue de la malle - 51370 Saint Brice Courcelles - Tel : 03.26.04.20.21 - Fax : 03.26.04.28.20 - Web : http: www.audin.fr - Email : info@audin.fr

Noyau en fer R88L-EC-FW-11□

Bobine moteur

Modèle	L1 (mm)	L2 (mm)	n
R88L-EC-FW-1112-□	249 +/–0,5	223 +0,15 / –0,35	4
R88L-EC-FW-1115-□	297 +/–0,5	271 +0,15 / –0,35	5

Dimensions de la bobine du moteur avec rail magnétique et capteur Hall (en option)



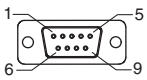
Unité : mm

Caractéristiques du câblage pour moteur avec connecteurs

Longueur du câble 500 ± 30
Connecteur en option
Fabriqué par Hypertac
LRRA06AMRPN182 (MALE)
Code article broche : 021.279.1020

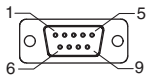
Connecteur d'alimentation		
N° broche	Fil	Fonction
1	Noir-1	Phase U
2	Noir-2	Phase V
3	Vert/Jaune	Terre
4	Noir-3	Phase W
5	Non utilisé	-
6	Non utilisé	-

Connecteur homologue :
Type mâle : LPRA06BFRBN170



Longueur du câble 500 ± 30
Connecteur en option
D-sub 9 broches (MALE)

Connecteur du capteur de température		
N° broche	Fil	Fonction
1	Non utilisé	-
2	Non utilisé	-
3	Non utilisé	-
4	Non utilisé	-
5	Non utilisé	-
6	Blanc	PTC
7	Marron	PTC
8	Vert	KTY
9	Jaune	KTY
Boîtier	Blindage	-

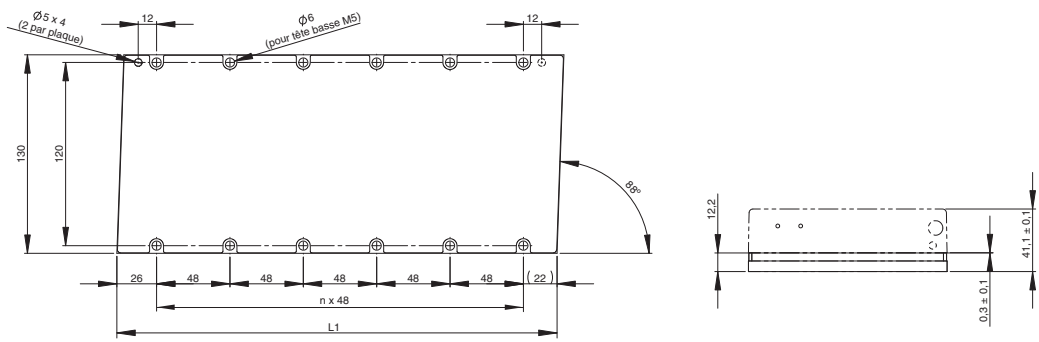


Longueur du câble 500 ± 30
D-sub 9 broches (MALE)

Connecteur de capteur Hall (en option)		
N° broche	Fil	Fonction
1	Marron	5 V
2	Gris	Hall U
3	Rouge	Hall V
4	Jaune	Hall W
5	Blanc	GND
6	Non utilisé	Non utilisé
7	Non utilisé	Non utilisé
8	Non utilisé	Non utilisé
9	Non utilisé	Non utilisé
Boîtier	Blindage	-

Rail magnétique

Modèle	L1 (mm)	n	Poids approximatif (Kg/m)
R88L-EC-FM-11192-A	192	3	10,5
R88L-EC-FM-11288-A	288	5	

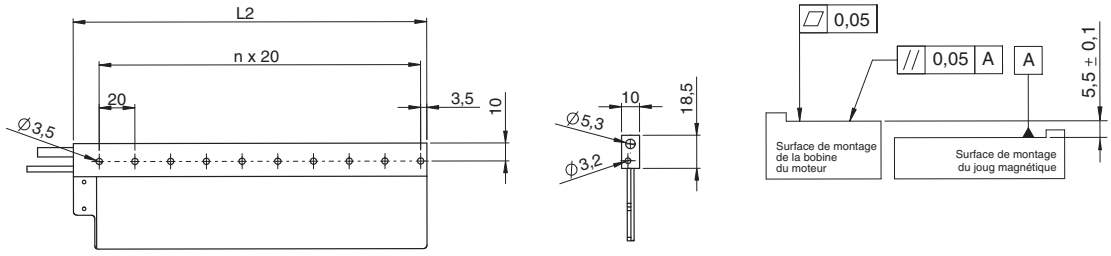


AUDIN - 8, avenue de la malle - 51370 Saint Brice Courcelles - Tel : 03.26.04.20.21 - Fax : 03.26.04.28.20 - Web : http: www.audin.fr - Email : info@audin.fr

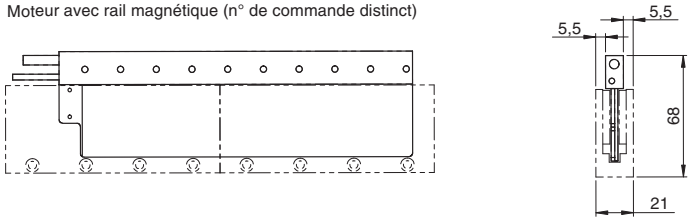
Sans noyau de fer R88L-EC-GW-03□

Bobine moteur

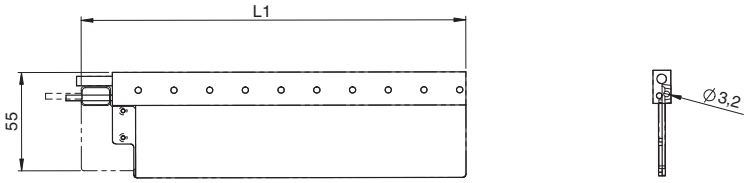
Modèle	L1 (mm)	L2 (mm)	n
R88L-EC-GW-0303-□	95,4	78	3
R88L-EC-GW-0306-□	155,4	138	6
R88L-EC-GW-0309-□	215,4	198	9



Moteur avec rail magnétique (n° de commande distinct)

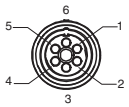


Moteur avec capteur Hall (en option)



Unité : mm

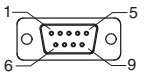
Caractéristiques du câblage pour moteur avec connecteurs



Longueur du câble 1000 ± 30
Connecteur en option
Fabriqué par Hypertac
SROC06JMSCN169 (MALE)
Code article broche : 021.423.1020

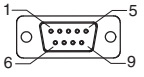
Connecteur d'alimentation		
N° broche	Fil	Fonction
1	Noir-1	Phase U
2	Noir-2	Phase V
3	Noir-3	Phase W
4	Non utilisé	-
5	Non utilisé	-
6	Vert / Jaune	Terre

Connecteur homologue :
Type mâle : SPOC06KFSDN169



Longueur du câble 500 ± 30
Connecteur en option
D-sub 9 broches (MALE)

Connecteur du capteur de température		
N° broche	Fil	Fonction
1	Non utilisé	-
2	Non utilisé	-
3	Non utilisé	-
4	Non utilisé	-
5	Non utilisé	-
6	Blanc	PTC
7	Marron	PTC
8	Vert	NTC
9	Jaune	NTC
Boîtier	Blindage	-

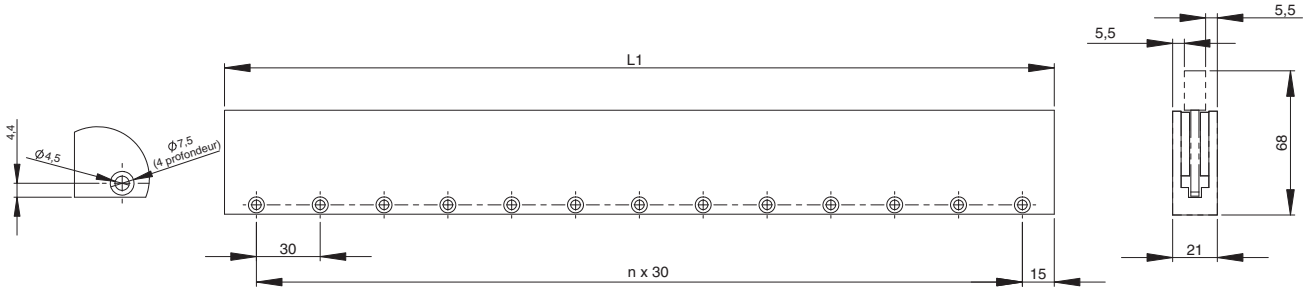


Longueur du câble 500 ± 30
D-sub 9 broches (MALE)

Connecteur de capteur Hall (en option)		
N° broche	Fil	Fonction
1	Marron	5 V
2	Gris	Hall U
3	Rouge	Hall V
4	Jaune	Hall W
5	Blanc	GND
6	Non utilisé	Non utilisé
7	Non utilisé	Non utilisé
8	Non utilisé	Non utilisé
9	Non utilisé	Non utilisé
Boîtier	Blindage	-

Rail magnétique

Modèle	L1 (mm)	n	Poids approximatif (Kg/m)
R88L-EC-GM-03090-A	90	2	4,8
R88L-EC-GM-03120-A	120	3	
R88L-EC-GM-03390-A	390	12	

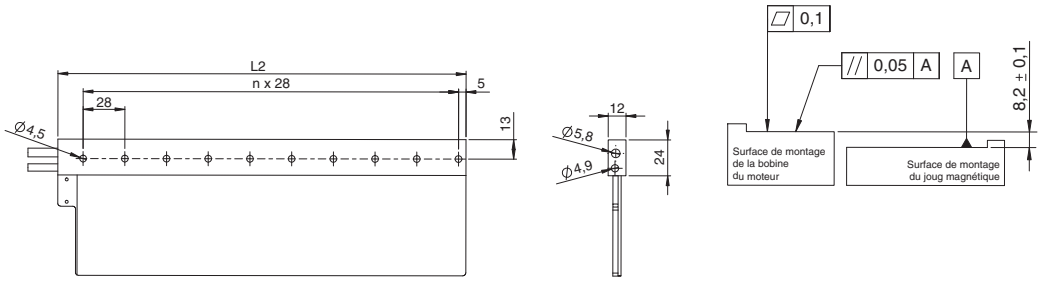


AUDIN - 8, avenue de la malle - 51370 Saint Brice Courcelles - Tel : 03.26.04.20.21 - Fax : 03.26.04.28.20 - Web : http: www.audin.fr - Email : info@audin.fr

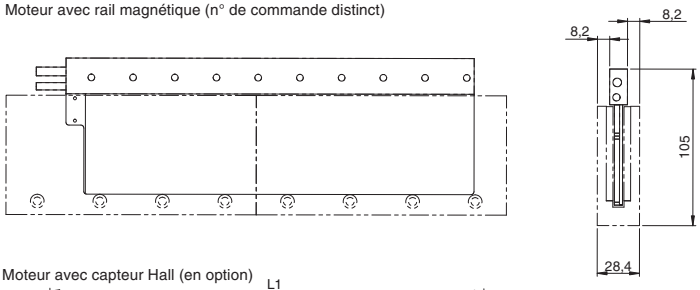
Sans noyau de fer R88L-EC-GW-05□

Bobine moteur

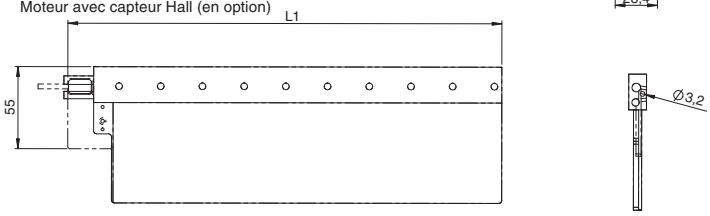
Modèle	L1 (mm)	L2 (mm)	n
R88L-EC-GW-0503-□	123,4	106	3
R88L-EC-GW-0506-□	207,4	190	6
R88L-EC-GW-0509-□	291,4	274	9



Moteur avec rail magnétique (n° de commande distinct)

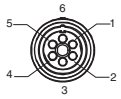


Moteur avec capteur Hall (en option)



Unité : mm

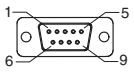
Caractéristiques du câblage pour moteur avec connecteurs



Longueur du câble 1000 ± 30
Connecteur en option
Fabriqué par Hypertac
SROC06JMSCN169 (MALE)
Code article broche : 021.423.1020

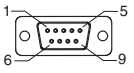
Connecteur d'alimentation		
N° broche	Fil	Fonction
1	Noir-1	Phase U
2	Noir-2	Phase V
3	Noir-3	Phase W
4	Non utilisé	-
5	Non utilisé	-
6	Vert / Jaune	Terre

Connecteur homologue :
Type mâle : SPOC06KFSDN169



Longueur du câble 500 ± 30
Connecteur en option
D-sub 9 broches (MALE)

Connecteur du capteur de température		
N° broche	Fil	Fonction
1	Non utilisé	-
2	Non utilisé	-
3	Non utilisé	-
4	Non utilisé	-
5	Non utilisé	-
6	Blanc	PTC
7	Marron	PTC
8	Vert	NTC
9	Jaune	NTC
Boîtier	Blindage	-

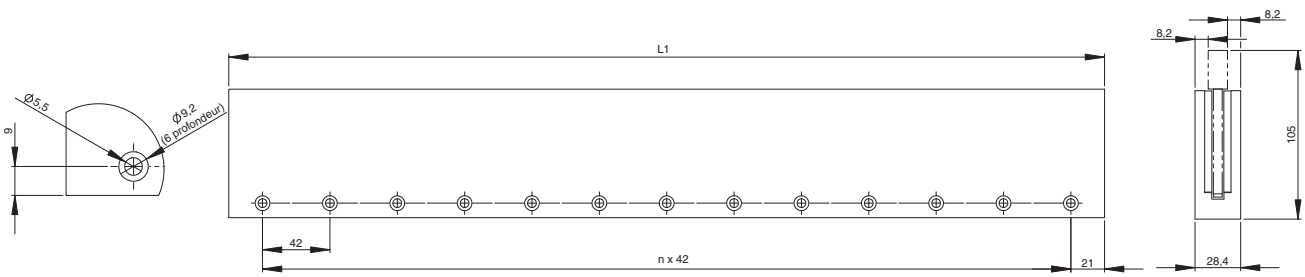


Longueur du câble 500 ± 30
D-sub 9 broches (MALE)

Connecteur de capteur Hall (en option)		
N° broche	Fil	Fonction
1	Marron	5 V
2	Gris	Hall U
3	Rouge	Hall V
4	Jaune	Hall W
5	Blanc	GND
6	Non utilisé	Non utilisé
7	Non utilisé	Non utilisé
8	Non utilisé	Non utilisé
9	Non utilisé	Non utilisé
Boîtier	Blindage	-

Rail magnétique

Modèle	L1 (mm)	n	Poids approximatif (Kg/m)
R88L-EC-GM-05126-A	126	2	11,2
R88L-EC-GM-05168-A	168	3	
R88L-EC-GM-05210-A	210	4	
R88L-EC-GM-05546-A	546	12	

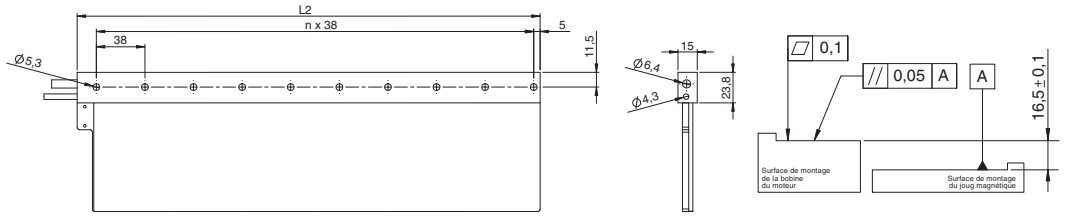


AUDIN - 8, avenue de la malle - 51370 Saint Brice Courcelles - Tel : 03.26.04.20.21 - Fax : 03.26.04.28.20 - Web : http: www.audin.fr - Email : info@audin.fr

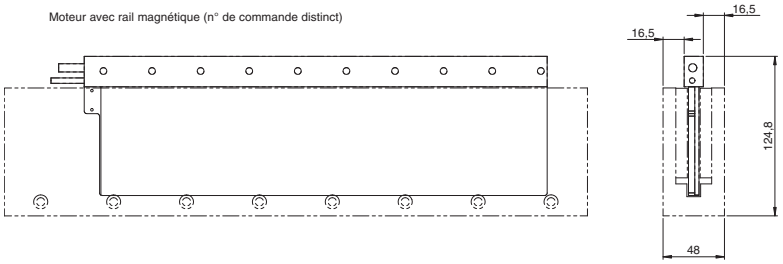
Sans noyau de fer R88L-EC-GW-07□

Bobine moteur

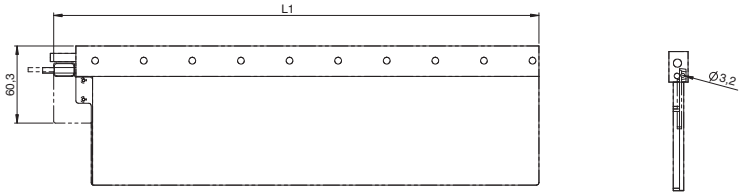
Modèle	L1 (mm)	L2 (mm)	n
R88L-EC-GW-0703-□	151,4	134	3
R88L-EC-GW-0706-□	265,4	248	6
R88L-EC-GW-0709-□	379,4	362	9



Moteur avec rail magnétique (n° de commande distinct)

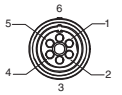


Moteur avec capteur Hall (en option)



Unité : mm

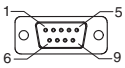
Caractéristiques du câblage pour moteur avec connecteurs



Longueur du câble 1000 ± 30
Connecteur en option
Fabriqué par Hypertac
SROC06JMSCN169 (MALE)
Code article broche : 021.423.1020

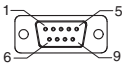
Connecteur d'alimentation		
N° broche	Fil	Fonction
1	Noir-1	Phase U
2	Noir-2	Phase V
3	Noir-3	Phase W
4	Non utilisé	-
5	Non utilisé	-
6	Vert / Jaune	Terre

Connecteur homologue :
Type mâle : SPOC06KFSDN169



Longueur du câble 500 ± 30
Connecteur en option
D-sub 9 broches (MALE)

Connecteur du capteur de température		
N° broche	Fil	Fonction
1	Non utilisé	-
2	Non utilisé	-
3	Non utilisé	-
4	Non utilisé	-
5	Non utilisé	-
6	Blanc	PTC
7	Marron	PTC
8	Vert	NTC
9	Jaune	NTC
Boîtier	Blindage	-

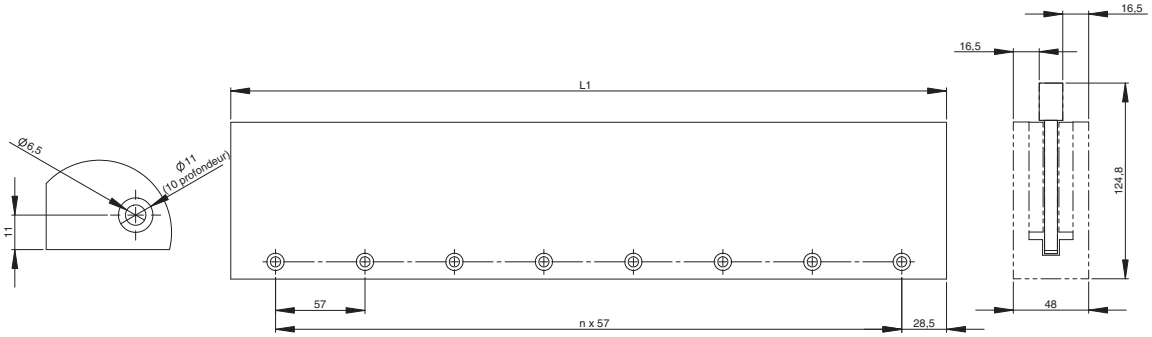


Longueur du câble 500 ± 30
D-sub 9 broches (MALE)

Connecteur de capteur Hall (en option)		
N° broche	Fil	Fonction
1	Marron	5 V
2	Gris	Hall U
3	Rouge	Hall V
4	Jaune	Hall W
5	Blanc	GND
6	Non utilisé	Non utilisé
7	Non utilisé	Non utilisé
8	Non utilisé	Non utilisé
9	Non utilisé	Non utilisé
Boîtier	Blindage	-

Rail magnétique

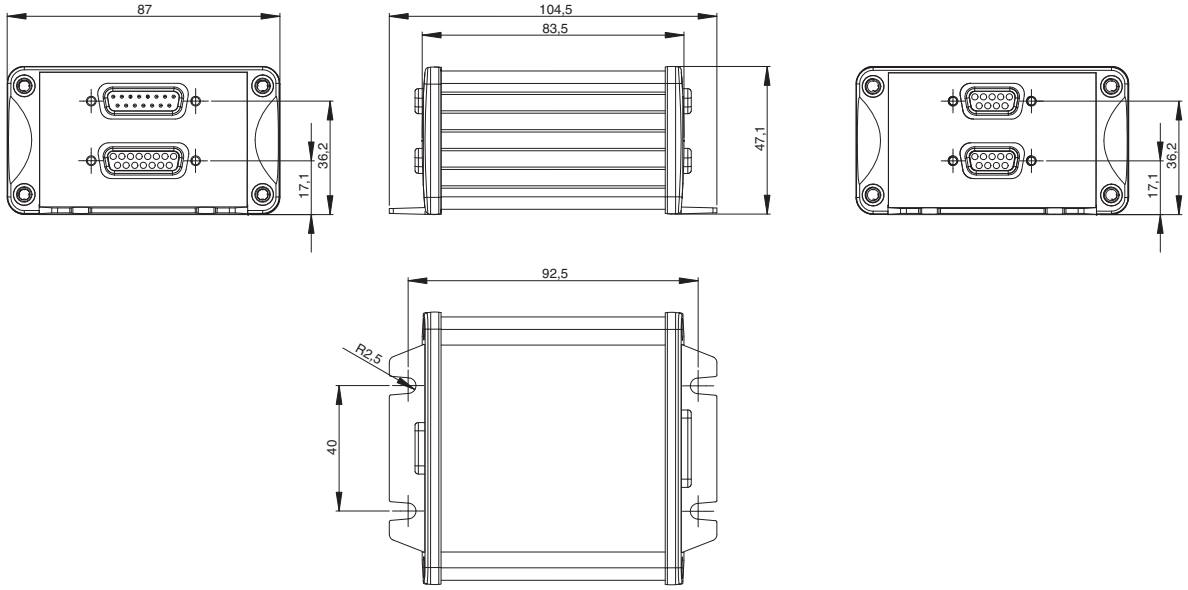
Modèle	L1 (mm)	n	Poids approximatif (Kg/m)
R88L-EC-GM-07114-A	114	1	25,5
R88L-EC-GM-07171-A	171	2	
R88L-EC-GM-07456-A	456	7	



Unité de convertisseur série en option

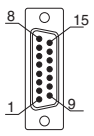
Caractéristiques

Modèle de convertisseur série R88A-		SC01K-E	SC02K-E
Description		Convertisseur série de 1 Vpp à transmission de données série G5 et avec entrée de capteur Hall	
Capteur de température		Capteur KTY détection de bobine de moteur à noyau en fer	Capteur NTC détection de bobine de moteur sans noyau en fer
Caractéristiques électriques	Tension d'alimentation	5 Vc.c., max 250 mA fournies par le variateur	
	Résolution standard	Facteur d'interpolation 100 plus compte de quadrature	
	Fréquence d'entrée max.	400 kHz 1 Vpp	
	Signaux d'entrée analogique (cos, sin, Réf)	Amplitude d'entrée différentielle : 0,4 V à 1,2 V, niveau de signal d'entrée : 1,5 à 3,5 V	
	Signaux de sortie	Données de position, informations sur le capteur Hall et température, et alarmes	
	Méthode de sortie	Transmission de données série	
	Cycle de transmission	< 42 µs	
Caractéristiques mécaniques	Résistance aux vibrations	98 m/s^2 maxi. (1 à 2 500 Hz) dans les trois directions	
	Résistance aux chocs	980 m/s^2, (11 ms) deux fois dans trois directions	
Environnement	Température ambiante	0 °C à 55 °C	
	Température de stockage	–20 °C à +80 °C	
	Humidité	20 à 90 % d'humidité relative (sans condensation)	



CN4

Sortie données série vers servodriver linéaire

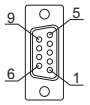


Connecteur D-Sub 15 broches (mâle)

N° de broche	Signal
1	PS
2	/PS
3	Non utilisé
4	Non utilisé
5	Non utilisé
6	Non utilisé
7	Non utilisé
8	5 V
9	0 V
10	Non utilisé
11	Non utilisé
12	Non utilisé
13	Non utilisé
14	Non utilisé
15	Inner shield
Cas	Blindage

CN3

Interface de capteur de température sans capteur Hall

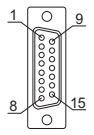


Connecteur D-Sub 9 broches (femelle)

N° de broche	Signal
1	Non utilisé
2	Non utilisé
3	Non utilisé
4	Non utilisé
5	Non utilisé
6	PTC
7	PTC
8	KTY/ NTC
9	KTY/NTC
Cas	Blindage

CN1

Entrée codeur 1 Vpp avec lignes programmables NUMERIK JENA standard

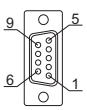


Connecteur D-Sub 15 broches (femelle)

N° de broche	Signal
1	SDA*
2	SCL*
3	Non utilisé
4	/Signal Réf (U_{0-})
5	/Signal Cos (U_{2-})
6	/Signal Sin (U_{1-})
7	Non utilisé
8	5 V
9	0 V
10	Non utilisé
11	Non utilisé
12	Signal Réf (U_{0-})
13	Signal Cos (U_{2-})
14	Signal Sin (U_1)
15	Blindage interne
Cas	Blindage

CN2

Interface des capteurs Hall et de température



Connecteur D-Sub 9 broches (femelle)

N° de broche	Signal
1	5 V
2	Hall U
3	Hall V
4	Hall W
5	GND
6	PTC
7	PTC
8	KTY/NTC
9	KTY/NTC
Cas	Blindage

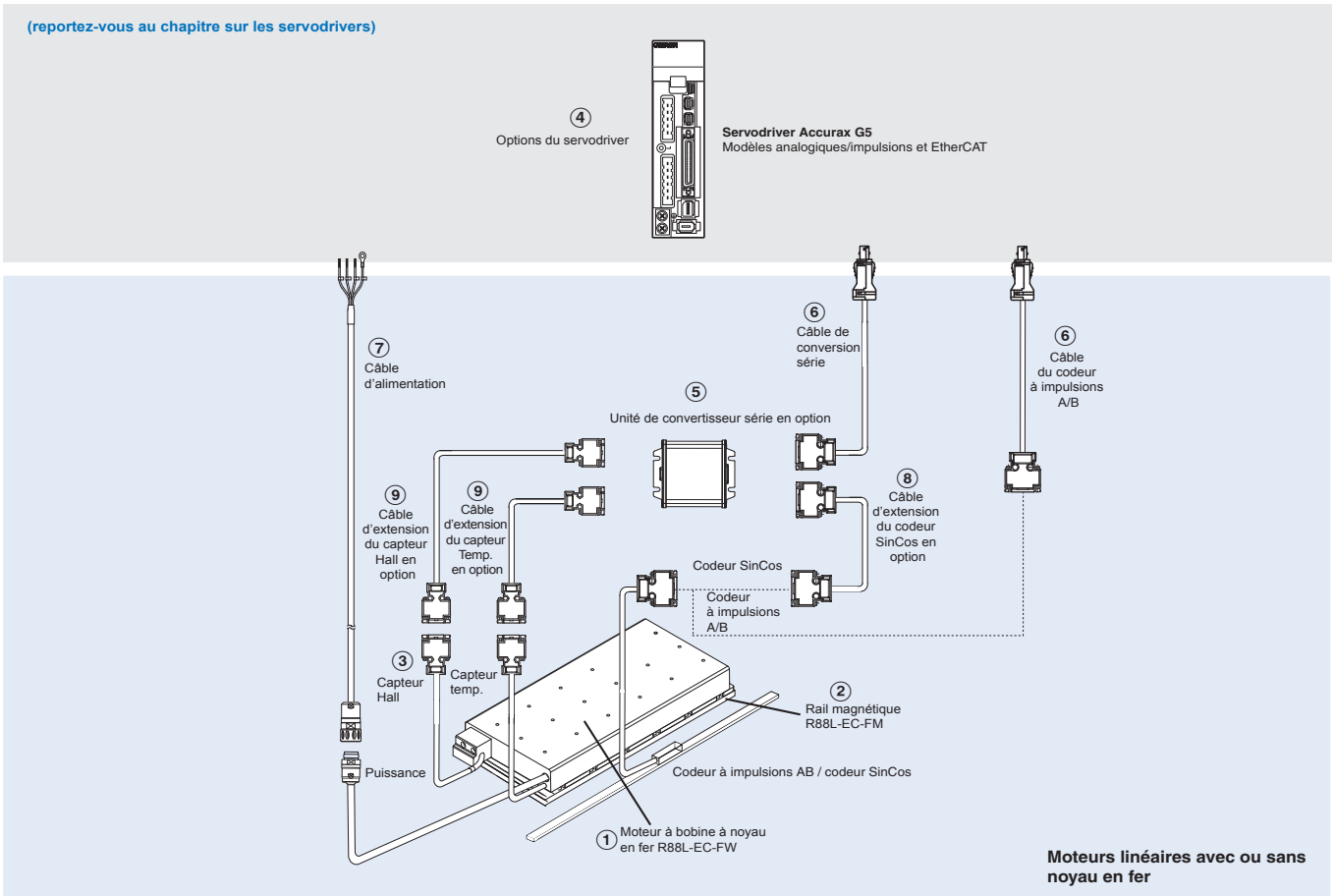
*Réservé. Veuillez ne pas utiliser

Remarque : Les broches 6, 7, 8, 9 des connecteurs CN2 et CN3 étant câblés en interne, le capteur de température peut être connecté aux deux connecteurs. Lorsque le capteur Hall est également requis, utilisez le même câble pour les signaux Hall et Température, ainsi que pour le connecteur CN2.

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

Informations pour la commande

(reportez-vous au chapitre sur les servodrivers)



Remarque : Les symboles ①②③… indiquent la séquence recommandée pour sélectionner le moteur linéaire, les câbles et le convertisseur série pour un moteur linéaire.

Moteurs linéaires

R88L-EC-FW-□ Type à noyau en fer

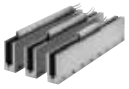
230 Vc.a. monophasé / triphasé, 400 Vc.a. triphasé

Pièces du moteur linéaire							Servodriver linéaire ④Accurax G5 EtherCAT et analogique / impulsions	
Symbole	Force nominale	Force pic	①Bobine de moteur à noyau en fer		②Rail magnétique	③Capteur Hall	230 V	400 V
①②③④	48 N	105 N	Bobine sans connecteurs	R88L-EC-FW-0303-ANPC	R88L-EC-FM-03096-A R88L-EC-FM-03144-A R88L-EC-FM-03384-A	R88L-EC-FH-NNNN-A	R88D-K□02H-□□□-L	R88D-K□06F□□□-L
	96 N	210 N		R88L-EC-FW-0306-ANPC			R88D-K□04H-□□□-L	R88D-K□10F□□□-L
	160 N	400 N		R88L-EC-FW-0606-ANPC	R88L-EC-FM-06192-A R88L-EC-FM-06288-A		R88D-K□08H-□□□-L	R88D-K□15F□□□-L
	240 N	600 N		R88L-EC-FW-0609-ANPC			R88D-K□10H-□□□-L	R88D-K□20F□□□-L
	320 N	800 N		R88L-EC-FW-0612-ANPC			R88D-K□15H-□□□-L	R88D-K□30F□□□-L
	608 N	1 600 N		R88L-EC-FW-1112-ANPC	R88L-EC-FM-11192-A R88L-EC-FM-11288-A		R88D-K□15H-□□□-L	R88D-K□30F□□□-L
	760 N	2 000 N		R88L-EC-FW-1115-ANPC			R88D-K□15H-□□□-L	R88D-K□30F□□□-L
	48 N	105 N	Bobine avec connecteurs	R88L-EC-FW-0303-APLC	R88L-EC-FM-03096-A R88L-EC-FM-03144-A R88L-EC-FM-03384-A		R88D-K□02H-□□□-L	R88D-K□06F□□□-L
	96 N	210 N		R88L-EC-FW-0306-APLC			R88D-K□04H-□□□-L	R88D-K□10F□□□-L
	160 N	400 N		R88L-EC-FW-0606-APLC	R88L-EC-FM-06192-A R88L-EC-FM-06288-A		R88D-K□08H-□□□-L	R88D-K□15F□□□-L
	240 N	600 N		R88L-EC-FW-0609-APLC			R88D-K□10H-□□□-L	R88D-K□20F□□□-L
	320 N	800 N		R88L-EC-FW-0612-APLC			R88D-K□15H-□□□-L	R88D-K□30F□□□-L
	608 N	1 600 N		R88L-EC-FW-1112-APLC	R88L-EC-FM-11192-A R88L-EC-FM-11288-A		R88D-K□15H-□□□-L	R88D-K□30F□□□-L
	760 N	2 000 N		R88L-EC-FW-1115-APLC			R88D-K□15H-□□□-L	R88D-K□30F□□□-L

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

R88L-EC-GW-□ Type sans noyau en fer

200 Vc.a. monophasé / triphasé

Pièces du moteur linéaire							Servodriver linéaire ④Accurax G5	
Type	Force nominale	Force pic	①Bobine de moteur sans noyau de fer		②Rail magnétique	③Capteur Hall	230 V (EtherCAT)	230 V (Analogique / impulsions)
①②③④ 	26,5 N	100 N	Bobine sans connecteurs	R88L-EC-GW-0303-ANPS	R88L-EC-GM-03090-A R88L-EC-GM-03120-A R88L-EC-GM-03390-A	R88L-EC-GH-03NN-A	R88D-KN02H-ECT-L	R88D-KT02H-L
	53 N	200 N		R88L-EC-GW-0306-ANPS			R88D-KN08H-ECT-L	R88D-KT08H-L
	80 N	300 N		R88L-EC-GW-0309-ANPS			R88D-KN10H-ECT-L	R88D-KT10H-L
	58 N	240 N		R88L-EC-GW-0503-ANPS	R88L-EC-GM-05126-A R88L-EC-GM-05546-A R88L-EC-GM-05168-A R88L-EC-GM-05210-A	R88L-EC-GH-05NN-A	R88D-KN02H-ECT-L	R88D-KT02H-L
	117 N	480 N		R88L-EC-GW-0506-ANPS			R88D-KN04H-ECT-L	R88D-KT04H-L
	175 N	720 N		R88L-EC-GW-0509-ANPS			R88D-KN08H-ECT-L	R88D-KT08H-L
	117 N	700 N		R88L-EC-GW-0703-ANPS	R88L-EC-GM-07114-A R88L-EC-GM-07171-A R88L-EC-GM-07456-A	R88L-EC-GH-07NN-A	R88D-KN04H-ECT-L	R88D-KT04H-L
	232 N	1 400 N		R88L-EC-GW-0706-ANPS			R88D-KN08H-ECT-L	R88D-KT08H-L
	348 N	2 100 N		R88L-EC-GW-0709-ANPS			R88D-KN10H-ECT-L	R88D-KT10H-L
	26,5N	100 N	Bobine avec connecteurs	R88L-EC-GW-0303-APLS	R88L-EC-GM-03090-A R88L-EC-GM-03120-A R88L-EC-GM-03390-A	R88L-EC-GH-03NN-A	R88D-KN02H-ECT-L	R88D-KT02H-L
	53 N	200 N		R88L-EC-GW-0306-APLS			R88D-KN08H-ECT-L	R88D-KT08H-L
	80 N	300 N		R88L-EC-GW-0309-APLS			R88D-KN10H-ECT-L	R88D-KT10H-L
	58 N	240 N		R88L-EC-GW-0503-APLS	R88L-EC-GM-05126-A R88L-EC-GM-05546-A R88L-EC-GM-05168-A R88L-EC-GM-05210-A	R88L-EC-GH-05NN-A	R88D-KN02H-ECT-L	R88D-KT02H-L
	117 N	480 N		R88L-EC-GW-0506-APLS			R88D-KN04H-ECTL	R88D-KT04H-L
	175 N	720 N		R88L-EC-GW-0509-APLS			R88D-KN08H-ECT-L	R88D-KT08H-L
	117 N	700 N		R88L-EC-GW-0703-APLS	R88L-EC-GM-07114-A R88L-EC-GM-07171-A R88L-EC-GM-07456-A	R88L-EC-GH-07NN-A	R88D-KN04H-ECTL	R88D-KT04H-L
	232 N	1 400 N		R88L-EC-GW-0706-APLS			R88D-KN08H-ECT-L	R88D-KT08H-L
	348 N	2 100 N		R88L-EC-GW-0709-APLS			R88D-KN10H-ECT-L	R88D-KT10H-L

Servodriver

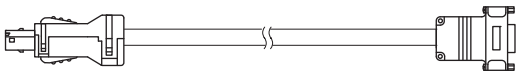
④ Reportez-vous au chapitre sur les servodrivers Accurax G5 pour les spécifications détaillées du variateur et une sélection d'accessoires du variateur.

Carte de conversion série

Symbole	Caractéristiques	Modèle
⑤	Carte de conversion série de 1 Vpp à transmission de données série G5 (avec capteur KTY détection de bobine de moteur à noyau en fer)	R88A-SC01K-E
	Carte de conversion série de 1 Vpp à transmission de données série G5 (avec capteur NTC détection de bobine de moteur sans noyau en fer)	R88A-SC02K-E

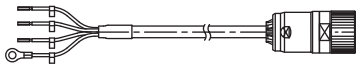
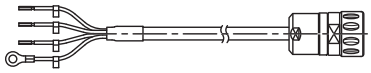
Remarque : Si aucun capteur de température n'est nécessaire, vous pouvez utiliser n'importe quel convertisseur.

Câble du convertisseur série vers le servodriver

Symbole	Caractéristiques		Modèle	Présentation
⑥	Variateur linéaire Accurax G5 vers câble du convertisseur série. (Connecteurs R88A-CNK41L et DB-15)	1,5 m	R88A-CRKN001-5CR-E	
		3 m	R88A-CRKN003CR-E	
		5 m	R88A-CRKN005CR-E	
		10 m	R88A-CRKN010CR-E	
		15 m	R88A-CRKN015CR-E	
		20 m	R88A-CRKN020CR-E	

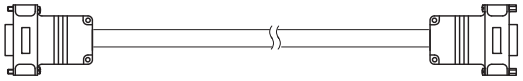
Remarque : Ce câble peut également être utilisé pour une disposition de broches standard du codeur Numerik Jena à impulsions A/B.

Câble d'alimentation

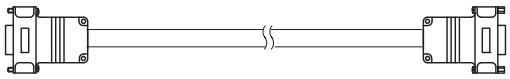
Symbole	Caractéristiques		Modèle	Présentation
⑦	Pour moteurs linéaires à noyau en fer R88L-EC-FW-0303-□ R88L-EC-FW-0306-□	1,5 m	R88A-CAWK001-5S-DE	
		3 m	R88A-CAWK003S-DE	
		5 m	R88A-CAWK005S-DE	
		10 m	R88A-CAWK010S-DE	
		15 m	R88A-CAWK015S-DE	
		20 m	R88A-CAWK020S-DE	
	Pour moteurs linéaires à noyau en fer R88L-EC-FW-0606-□ R88L-EC-FW-0609-□ R88L-EC-FW-0612-□ R88L-EC-FW-1112-□ R88L-EC-FW-1115-□	1,5 m	R88A-CAWL001-5S-DE	
		3 m	R88A-CAWL003S-DE	
		5 m	R88A-CAWL005S-DE	
		10 m	R88A-CAWL010S-DE	
		15 m	R88A-CAWL015S-DE	
		20 m	R88A-CAWL020S-DE	
	Pour moteurs linéaires sans noyau en fer R88L-EC-GW-□	1,5 m	R88A-CAWB001-5S-DE	
		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	

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

Câble de codeur linéaire vers convertisseur série

Symbole	Caractéristiques		Modèle	Présentation
⑧	Câble d'extension pour codeur linéaire **Numerik Jena** vers R88A-SC0□ convertisseur série K-E (connecteur DB-15) (Ce câble de rallonge est optionnel)	1,5 m	R88A-CFKA001-5CR-E	
		3 m	R88A-CFKA003CR-E	
		5 m	R88A-CFKA005CR-E	
		10 m	R88A-CFKA010CR-E	
		15 m	R88A-CFKA015CR-E	
	Câble d'extension pour codeur linéaire **Renishaw** vers R88A-SC0□ convertisseur série K-E (connecteur DB-15) (Ce câble de rallonge est optionnel)	1,5 m	R88A-CFKC001-5CR-E	
		3 m	R88A-CFKC003CR-E	
		5 m	R88A-CFKC005CR-E	
		10 m	R88A-CFKC010CR-E	
		15 m	R88A-CFKC015CR-E	
	Câble d'extension pour codeur linéaire **Heidenhain** vers R88A-SC0□ convertisseur série K-E (connecteur DB-15) (Ce câble de rallonge est optionnel)	1,5 m	R88A-CFKD001-5CR-E	
		3 m	R88A-CFKD003CR-E	
		5 m	R88A-CFKD005CR-E	
		10 m	R88A-CFKD010CR-E	
		15 m	R88A-CFKD015CR-E	

Câble de capteurs Hall et Température vers convertisseur série

Symbole	Caractéristiques		Modèle	Présentation
⑨	Câble d'extension depuis capteurs Hall et Température vers R88A-SC0□ convertisseur série K-E. (connecteur DB-9) (Ce câble de rallonge est optionnel)	1,5 m	R88A-CFKB001-5CR-E	
		3 m	R88A-CFKB003CR-E	
		5 m	R88A-CFKB005CR-E	
		10 m	R88A-CFKB010CR-E	
		15 m	R88A-CFKB015CR-E	

Connecteurs

Caractéristiques	Modèle
Connecteur codeur servodriver Accurax G5 (pour CN4)	R88A-CNK41L
Connecteur de câble d'alimentation Hypertac IP67 pour moteurs linéaires à noyau en fer	LPRA-06B-FRBN170
Connecteur de câble d'alimentation Hypertac IP67 pour moteurs linéaires sans noyau en fer	SPOC06KFSDN169

TOUTES LES DIMENSIONS INDIQUEES SONT EN MILLIMETRES.

Pour convertir des millimètres en pouces, multipliez par 0,03937. Pour convertir les grammes en onces, multipliez par 0,03527.

Cat. No. I160E-FR-01A Les produits étant sans cesse améliorés, ces caractéristiques peuvent être modifiées sans préavis.

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

R88L-EA-AF-□

Axe de moteur linéaire Accurax

Axe de moteur linéaire avancé

Moteurs linéaires à noyau en fer haut rendement et rails magnétiques dans une large gamme de plus de 100 axes de moteurs linéaires standard.

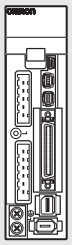
- Faible masse mobile pour garantir un degré de dynamisme élevé
- Taux longueur produit / course optimisé
- Vitesse maximale jusqu'à 5 m/s avec répétabilité 1 µm
- Design compact et orienté efficacité
- Extrêmement polyvalent et prêt à l'emploi

Puissances

- 230 / 400 Vc.a. 48 à 760 N (force pic 2 000 N)

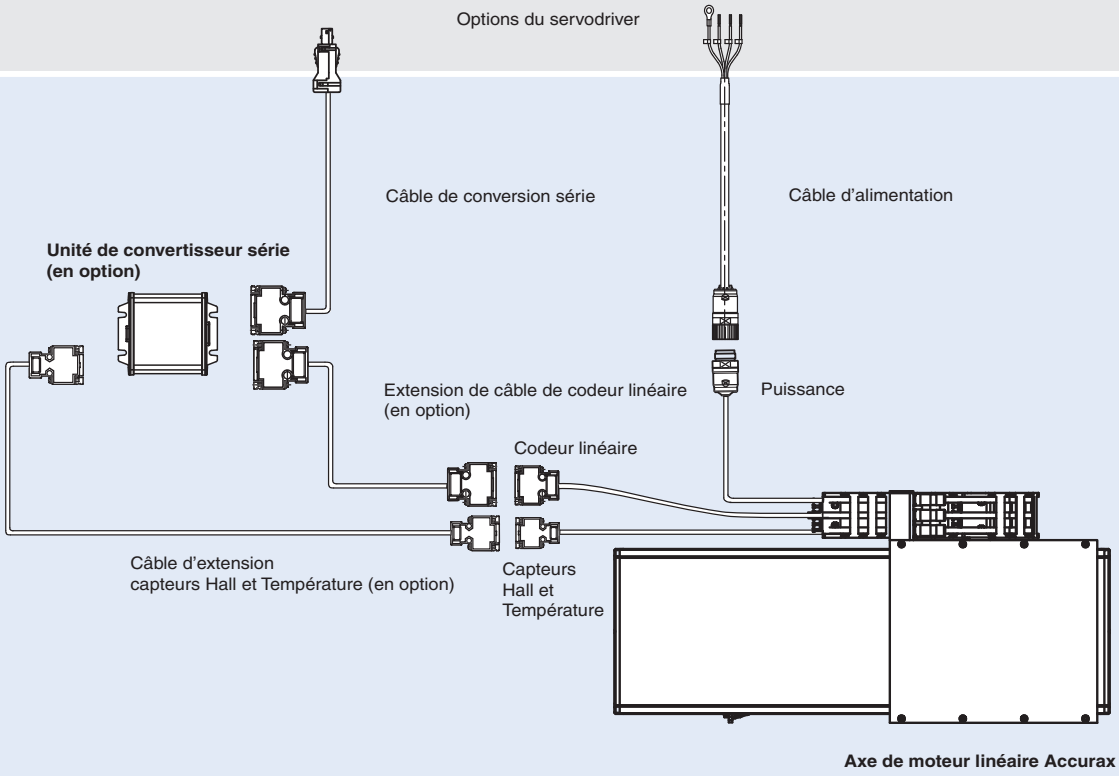
Configuration du système

(Reportez-vous à la section sur les servodrivers)



Modèles Accurax G5
analogiques / impulsions et EtherCAT

Options du servodriver



Axe de moteur linéaire Accurax

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

Axes linéaires					Servodriver			
					Accurax G5 EtherCAT		Accurax G5 analogique / impulsions	
Type	Tension	Force nominale	Force pic	Modèle	230 V	400 V	230 V	400 V
R88L-EA-AF-□ Axes de moteurs linéaires	230 / 400 V	48 N	105 N	R88L-EA-AF-0303-□	R88D-KN02H-ECT-L	R88D-KN10F-ECT-L	R88D-KT02H-L	R88D-KT10F-L
		96 N	210 N	R88L-EA-AF-0306-□	R88D-KN04H-ECT-L	R88D-KN10F-ECT-L	R88D-KT04H-L	R88D-KT10F-L
		160 N	400 N	R88L-EA-AF-0606-□	R88D-KN08H-ECT-L	R88D-KN15F-ECT-L	R88D-KT08H-L	R88D-KT15F-L
		240 N	600 N	R88L-EA-AF-0609-□	R88D-KN10H-ECT-L	R88D-KN20F-ECT-L	R88D-KT10H-L	R88D-KT20F-L
		320 N	800 N	R88L-EA-AF-0612-□	R88D-KN15H-ECT-L	R88D-KN30F-ECT-L	R88D-KT15H-L	R88D-KT30F-L
		608 N	1 600 N	R88L-EA-AF-1112-□	R88D-KN15H-ECT-L	R88D-KN30F-ECT-L	R88D-KT15H-L	R88D-KT30F-L
		760 N	2 000 N	R88L-EA-AF-1115-□	R88D-KN15H-ECT-L	R88D-KN30F-ECT-L	R88D-KT15H-L	R88D-KT30F-L

Désignation du type

Axes de moteurs linéaires

R88L - EA - AF - 0303 - 0110 - □

- R88L - EA - AF : Axe de moteur linéaire Accurax
- 0303 : Modèle du moteur linéaire à noyau en fer

Code	Caractéristiques
0303	Largeur aimant actif 30 mm, bobine 3
0306	Largeur aimant actif 30 mm, bobine 6
0606	Largeur aimant actif 60 mm, bobine 6
0609	Largeur aimant actif 60 mm, bobine 9
0612	Largeur aimant actif 60 mm, bobine 12
1112	Largeur aimant actif 110 mm, bobine 12
1115	Largeur aimant actif 110 mm, bobine 15

- 0110 : Longueur de course (se référer à la section des dimensions pour connaître les distances de course effectives)
- □ : Versions personnalisées

Remarque : l'axe du moteur linéaire standard inclut le codeur SinCos 1 Vpp. Pour d'autres options du codeur ou des versions personnalisées de l'axe linéaire, veuillez contacter votre représentant OMRON.

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

Caractéristiques du servomoteur

Axe de moteur linéaire R88L-EA-AF-□ (230 / 400 Vc.a.)

Tension			230 / 400 Vc.a.						
Modèle axe linéaire		R88L-EA-AF-□	0303-□	0306-□	0606-□	0609-□	0612-□	1112-□	1115-□
Caractéristiques moteur	Bobine de servomoteur linéaire utilisée	R88L-EC-FW-	0303	0306	0606	0609	0612	1112	1115
	Force pic*1	N	105	210	400	600	800	1 600	2 000
	Courant pic*1	Arms	3,1	6,1	10	15	20	20	25
	Force continue*2	N	48	96	160	240	320	608	760
	Courant continu*2	Arms	1,2	2,5	3,4	5,2	6,9	6,5	8,2
	Constante de force du moteur	N / A_{rms}	39,7		46,5			93,0	
	BEMF	Vc.c./m/s	32		38			76	
	Constante moteur	N /√W	9,75	13,78	19,49	23,87	27,57	41,47	46,37
	Résistance de phase	Ω	5,34	2,68	1,83	1,23	0,92	1,6	1,29
	Inductance de phase	mH	34,7	17,4	13,7	9,2	6,9	12,8	10,3
	Constante de temps électrique	ms	6,5		7,5			8	
	Pas du pôle	mm	24						
Mécanique	Poids des composants en mouvement	kg	3,1	3,9	5,4	6,7	7,9	13,7	15,9
	Charge horizontale recommandée*3	kg	5		15			35	
	Répétabilité unidirectionnelle*3	µm	+/–1						
	Vitesse max. acceptable	m/s	5						
	Course standard min. / max.	mm	110 / 2 126	158 / 2 078	110 / 2 126	158 / 2 078	110 / 2 030	110 / 2 126	158 / 2 174
	Incrément de course	mm	96						
Retour	Type de codeur		1 Vptp SIN / COS et marque de référence, caisse en métal, optique, incrémental						
	Résolution du codeur		20 µm						
	Classe de précision		+/–5 µm/m						
	Capteur Hall		Signaux TTL, numériques						
Autres caractéristiques	Méthodes de protection*4		Capteurs de température (KTY-83/121 & PTC 110C), auto-refroidissement						
	Alimentation du capteur Hall		5 à 24 Vc.c., 25 mA						
	Alimentation de tête de lecture du codeur		5 Vc.c., max. 250 mA						
	Classe d'isolation		Classe B						
	Tension du bus max.		560 Vc.c.						
	Résistance d'isolement		500 Vc.c.						
	Humidité ambiante		20 à 80 % (sans condensation)						
	Altitude		1 000 m						
	Température max. d'aimant autorisée		70 °C						

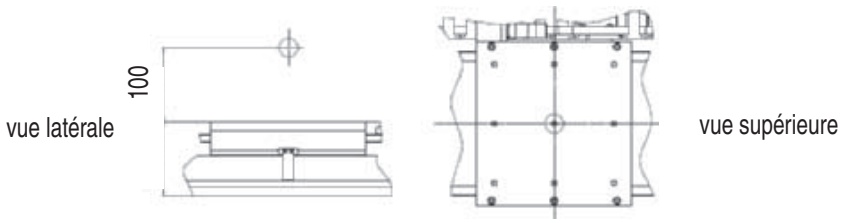
*1 Température de bobine augmentant de 6 K/s.

*2 Valeurs de température de bobine à 100 ºC et d'aimants à 25 ºC. Un courant d'air de 2,5 m/s (25 ºC) doit être appliqué.

*3 Par rapport au centre de gravité, pour une charge supérieure ou différentes positions de charge, veuillez contacter votre représentant OMRON.

*4 I^2t doit être défini correctement pour les applications à courant élevé.

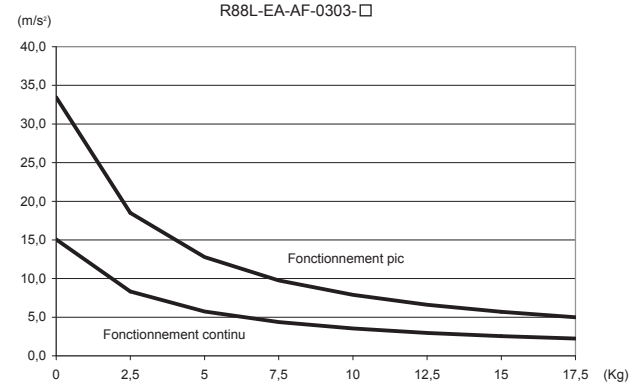
Toutes les autres valeurs à 25 °C (+/–10 %).



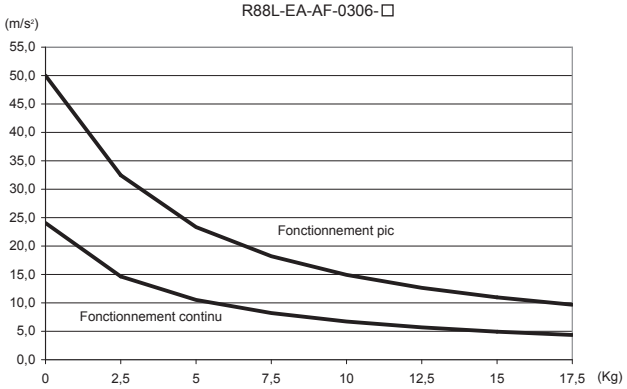
AUDIN - 8, avenue de la malle - 51370 Saint Brice Courcelles - Tel : 03.26.04.20.21 - Fax : 03.26.04.28.20 - Web : http: www.audin.fr - Email : info@audin.fr

Caractéristiques de la charge-accélération

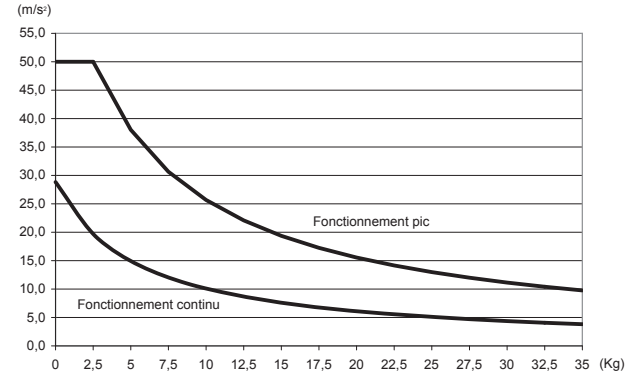
R88L-EA-AF-0303-□



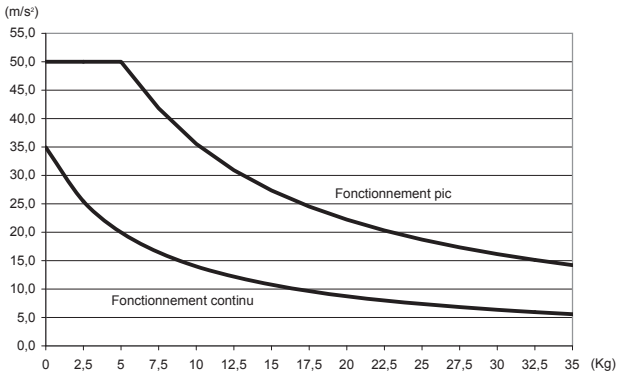
R88L-EA-AF-0306-□



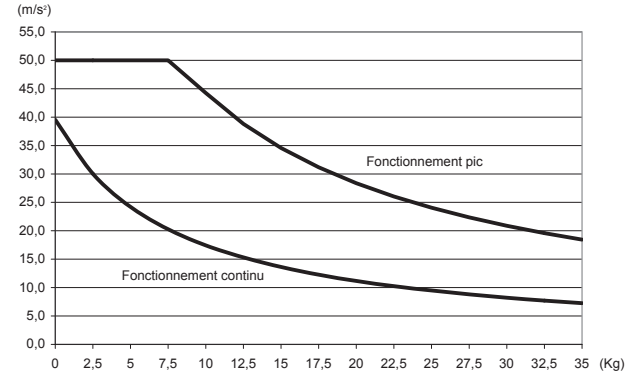
R88L-EA-AF-0606-□



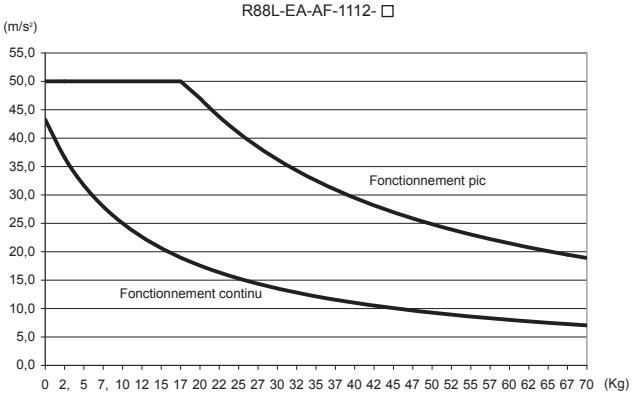
R88L-EA-AF-0609-□



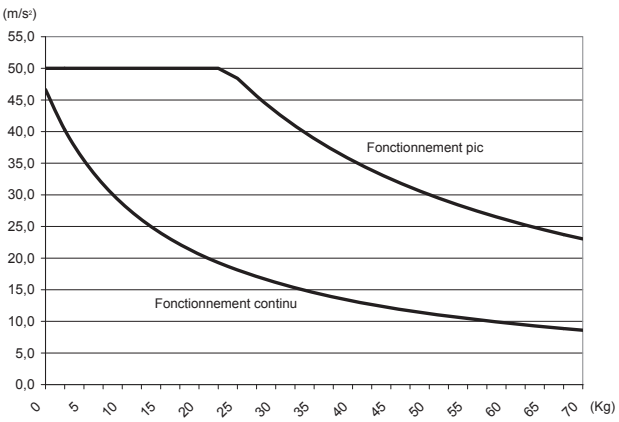
R88L-EA-AF-0612-□



R88L-EA-AF-1112- □



R88L-EA-AF-1115- □



Remarque : Les valeurs des courbes ci-dessus sont calculées en fonction de la formule ci-dessous et avec une orientation horizontale :

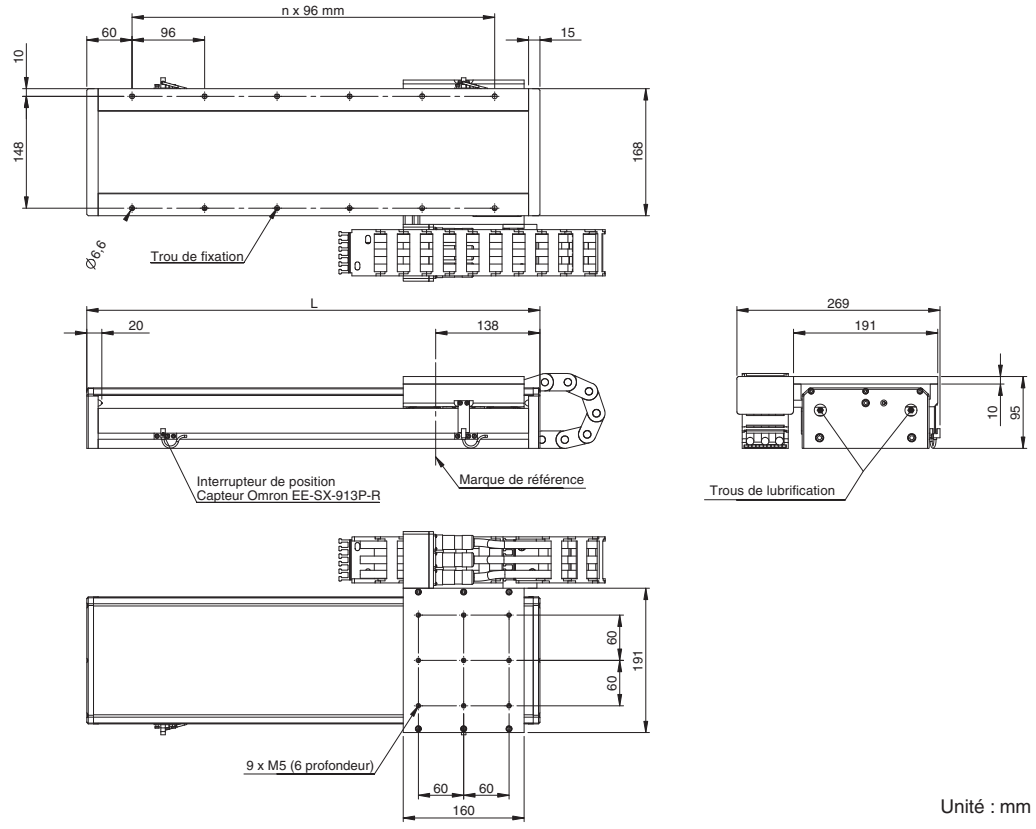
$$Acceleration = (Force – Force_{Friction})/Masse\ mobile\ totale$$

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

Dimensions

R88L-EA-AF-0303-□ (230 / 400 Vc.a.)

Modèle axe linéaire	Course effective en mm	L en mm	n	Nº des trous de fixation	Poids de la table mobile comprenant la bobine de moteur (en kg)	Poids des axes complets (en kg)
R88L-EA-AF-0303-0110	110	312	2	6	3,1	9,5
R88L-EA-AF-0303-0206	206	408	3	8	3,1	10,9
R88L-EA-AF-0303-0302	302	504	4	10	3,1	12,4
R88L-EA-AF-0303-0398	398	600	5	12	3,1	13,8
R88L-EA-AF-0303-0494	494	696	6	14	3,1	15,2
R88L-EA-AF-0303-0590	590	792	7	16	3,1	16,7
R88L-EA-AF-0303-0686	686	888	8	18	3,1	18,1
R88L-EA-AF-0303-0782	782	984	9	20	3,1	19,6
R88L-EA-AF-0303-0878	878	1 080	10	22	3,1	21,0
R88L-EA-AF-0303-0974	974	1 176	11	24	3,1	22,5
R88L-EA-AF-0303-1070	1 070	1 272	12	26	3,1	23,9
R88L-EA-AF-0303-1166	1 166	1 368	13	28	3,1	25,4
R88L-EA-AF-0303-1262	1 262	1 464	14	30	3,1	26,8
R88L-EA-AF-0303-1358	1 358	1 560	15	32	3,1	28,2
R88L-EA-AF-0303-1454	1 454	1 656	16	34	3,1	29,7
R88L-EA-AF-0303-1550	1 550	1 752	17	36	3,1	31,1
R88L-EA-AF-0303-1646	1 646	1 848	18	38	3,1	32,6
R88L-EA-AF-0303-1742	1 742	1 944	19	40	3,1	34,0
R88L-EA-AF-0303-1838	1 838	2 040	20	42	3,1	35,5
R88L-EA-AF-0303-1934	1 934	2 136	21	44	3,1	36,9
R88L-EA-AF-0303-2030	2 030	2 232	22	46	3,1	38,3
R88L-EA-AF-0303-2126	2 126	2 328	23	48	3,1	39,8



Unité : mm

Câble de capteur Hall et Température

Longueur du câble 500 mm environ
Connecteur D-Sub 9 broches (mâle)

N° broche	Nom
1	5 V
2	Hall U
3	Hall V
4	Hall W
5	GND
6	PTC
7	PTC
8	KTY
9	KTY
Boîtier	Blindage

Câble codeur

Longueur du câble 500 mm environ
Connecteur D-Sub 15 broches (mâle)

N° broche	Signal
1	SDA*
2	SCL*
3	Non utilisé
4	/Signal Réf (U_{0-})
5	/Signal Cos (U_{2-})
6	/Signal Sin (U_{1-})
7	Non utilisé
8	5 V
9	0 V
10	Non utilisé
11	Non utilisé
12	Signal Réf (U_{0-})
13	Signal Cos (U_{2-})
14	Signal Sin (U_1)
15	Blindage interne
Boîtier	Blindage

*Réservé. Veuillez ne pas utiliser

Câble d'alimentation

Longueur du câble 500 mm environ
Connecteur Hypertac
LRRA06AMRPN182 (mâle)
Code article broche : 021.279.1020

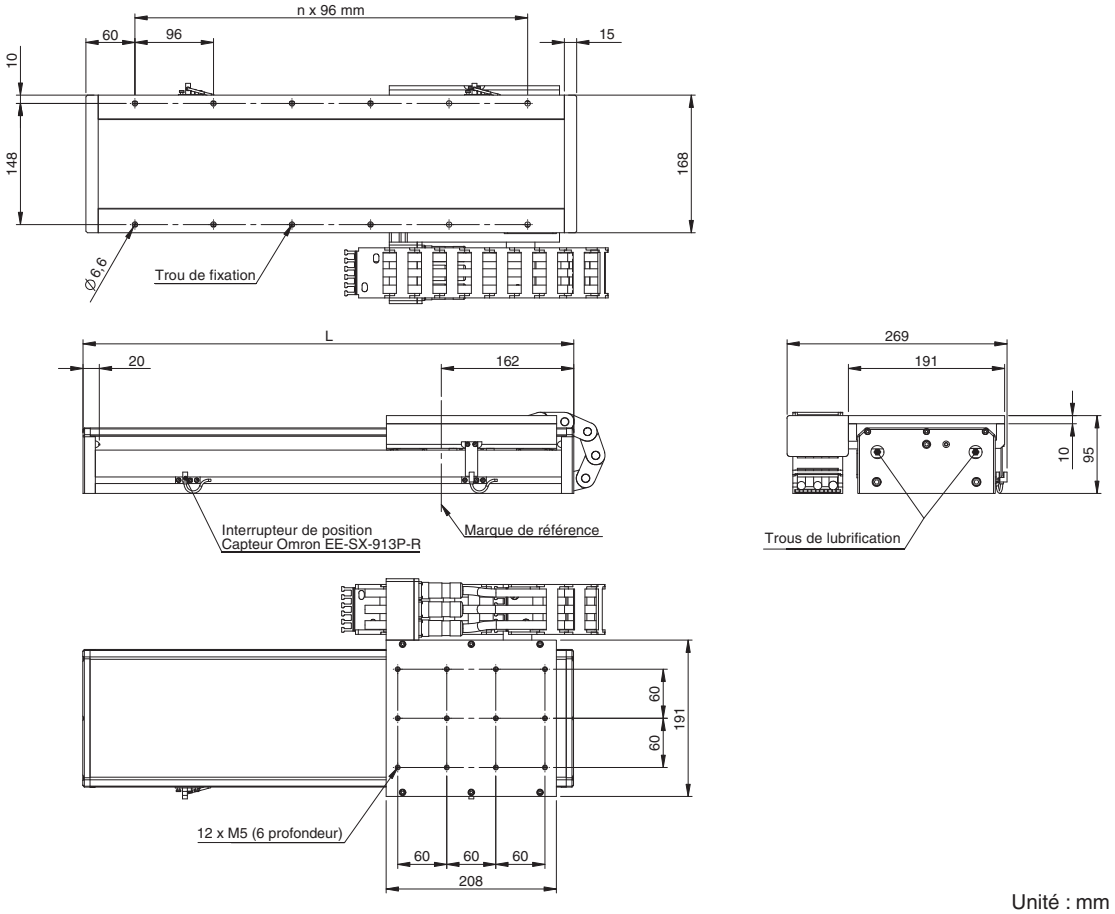
Connecteur homologue :
Type mâle : LPRA06BFRBN170

N° broche	Nom
1	Phase U
2	Phase V
3	Terre
4	Phase W
5	Non utilisé
6	Non utilisé

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

R88L-EA-AF-0306-□ (230 / 400 Vc.a.)

Modèle axe linéaire	Course effective en mm	L en mm	n	Nº des trous de fixation	Poids de la table mobile comprenant la bobine de moteur (en kg)	Poids des axes complets (en kg)
R88L-EA-AF-0306-0158	158	408	3	8	3,9	11,6
R88L-EA-AF-0306-0254	254	504	4	10	3,9	13,1
R88L-EA-AF-0306-0350	350	600	5	12	3,9	14,5
R88L-EA-AF-0306-0446	446	696	6	14	3,9	15,9
R88L-EA-AF-0306-0542	542	792	7	16	3,9	17,4
R88L-EA-AF-0306-0638	638	888	8	18	3,9	18,8
R88L-EA-AF-0306-0734	734	984	9	20	3,9	20,3
R88L-EA-AF-0306-0830	830	1 080	10	22	3,9	21,7
R88L-EA-AF-0306-0926	926	1 176	11	24	3,9	23,2
R88L-EA-AF-0306-1022	1 022	1 272	12	26	3,9	24,6
R88L-EA-AF-0306-1118	1 118	1 368	13	28	3,9	26,1
R88L-EA-AF-0306-1214	1 214	1 464	14	30	3,9	27,5
R88L-EA-AF-0306-1310	1 310	1 560	15	32	3,9	28,9
R88L-EA-AF-0306-1406	1 406	1 656	16	34	3,9	30,4
R88L-EA-AF-0306-1502	1 502	1 752	17	36	3,9	31,8
R88L-EA-AF-0306-1598	1 598	1 848	18	38	3,9	33,3
R88L-EA-AF-0306-1694	1 694	1 944	19	40	3,9	34,7
R88L-EA-AF-0306-1790	1 790	2 040	20	42	3,9	36,2
R88L-EA-AF-0306-1886	1 886	2 136	21	44	3,9	37,6
R88L-EA-AF-0306-1982	1 982	2 232	22	46	3,9	39,0
R88L-EA-AF-0306-2078	2 078	2 328	23	48	3,9	40,5



Unité : mm

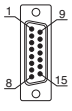
Câble de capteur Hall et Température

Longueur du câble 500 mm environ
Connecteur D-Sub 9 broches (mâle)

N° broche	Nom
1	5 V
2	Hall U
3	Hall V
4	Hall W
5	GND
6	PTC
7	PTC
8	KTY
9	KTY
Boîtier	Blindage

Câble codeur

Longueur du câble 500 mm environ
Connecteur D-Sub 15 broches (mâle)



N° broche	Signal
1	SDA*
2	SCL*
3	Non utilisé
4	/Signal Réf (U_{0-})
5	/Signal Cos (U_{2-})
6	/Signal Sin (U_{1-})
7	Non utilisé
8	5 V
9	0 V
10	Non utilisé
11	Non utilisé
12	Signal Réf (U_{0-})
13	Signal Cos (U_{2-})
14	Signal Sin (U_1)
15	Blindage interne
Boîtier	Blindage

*Réservé. Veuillez ne pas utiliser

Câble d'alimentation

Longueur du câble 500 mm environ
Connecteur Hypertac
LRRA06AMRPN182 (mâle)
Code article broche : 021.279.1020

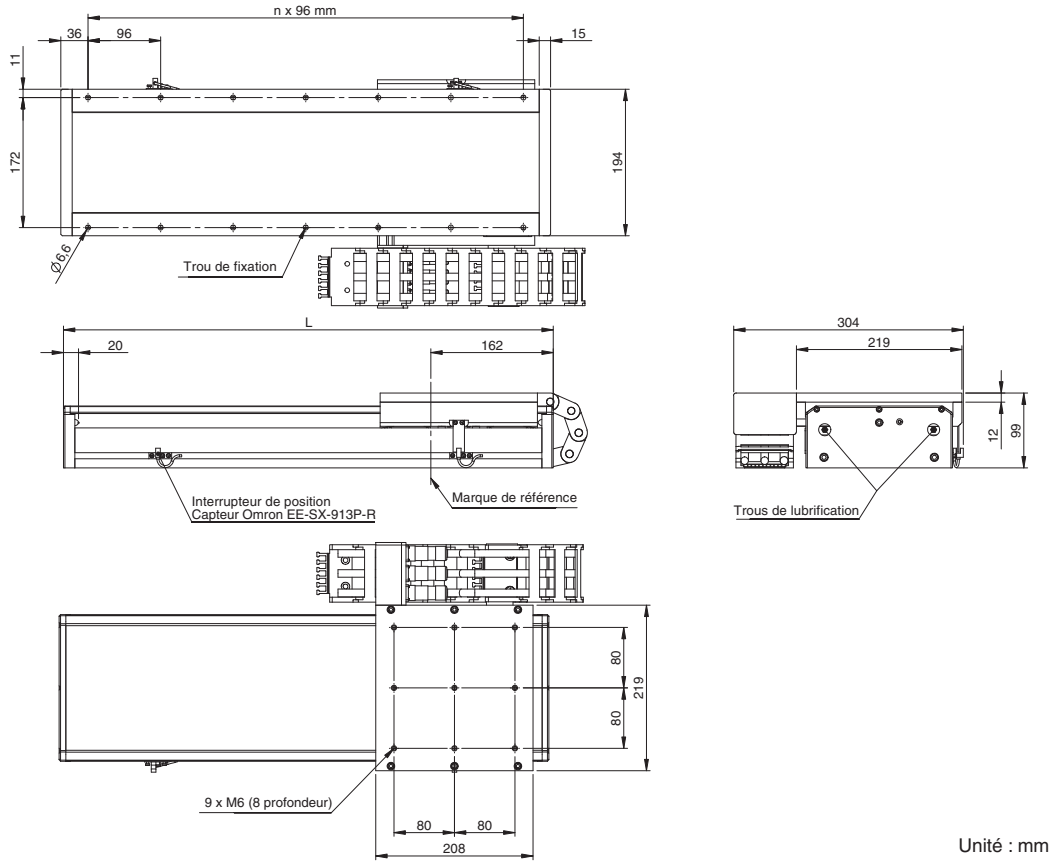
Connecteur homologue :
Type mâle : LPRA06BFRBN170

N° broche	Nom
1	Phase U
2	Phase V
3	Terre
4	Phase W
5	Non utilisé
6	Non utilisé

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

R88L-EA-AF-0606-□ (230 / 400 Vc.a.)

Modèle axe linéaire	Course effective en mm	L en mm	n	Nº des trous de fixation	Poids de la table mobile comprenant la bobine de moteur (en kg)	Poids des axes complets (en kg)
R88L-EA-AF-0606-0110	110	360	3	8	5,4	14,1
R88L-EA-AF-0606-0206	206	456	4	10	5,4	15,9
R88L-EA-AF-0606-0302	302	552	5	12	5,4	17,6
R88L-EA-AF-0606-0398	398	648	6	14	5,4	19,3
R88L-EA-AF-0606-0494	494	744	7	16	5,4	21,0
R88L-EA-AF-0606-0590	590	840	8	18	5,4	22,8
R88L-EA-AF-0606-0686	686	936	9	20	5,4	24,5
R88L-EA-AF-0606-0782	782	1 032	10	22	5,4	26,2
R88L-EA-AF-0606-0878	878	1 128	11	24	5,4	28,0
R88L-EA-AF-0606-0974	974	1 224	12	26	5,4	29,7
R88L-EA-AF-0606-1070	1 070	1 320	13	28	5,4	31,4
R88L-EA-AF-0606-1166	1 166	1 416	14	30	5,4	33,2
R88L-EA-AF-0606-1262	1 262	1 512	15	32	5,4	34,9
R88L-EA-AF-0606-1358	1 358	1 608	16	34	5,4	36,6
R88L-EA-AF-0606-1454	1 454	1 704	17	36	5,4	38,4
R88L-EA-AF-0606-1550	1 550	1 800	18	38	5,4	40,1
R88L-EA-AF-0606-1646	1 646	1 896	19	40	5,4	41,8
R88L-EA-AF-0606-1742	1 742	1 992	20	42	5,4	43,6
R88L-EA-AF-0606-1838	1 838	2 088	21	44	5,4	45,3
R88L-EA-AF-0606-1934	1 934	2 184	22	46	5,4	47,0
R88L-EA-AF-0606-2030	2 030	2 280	23	48	5,4	48,8
R88L-EA-AF-0606-2126	2 126	2 376	24	50	5,4	50,5



Unité : mm

Câble de capteur Hall et Température

Longueur du câble 500 mm environ
Connecteur D-Sub 9 broches (mâle)

N° broche	Nom
1	5 V
2	Hall U
3	Hall V
4	Hall W
5	GND
6	PTC
7	PTC
8	KTY
9	KTY
Boîtier	Blindage

Câble codeur

Longueur du câble 500 mm environ
Connecteur D-Sub 15 broches (mâle)

N° broche	Signal
1	SDA*
2	SCL*
3	Non utilisé
4	/Signal Réf (U_{0-})
5	/Signal Cos (U_{2-})
6	/Signal Sin (U_{1-})
7	Non utilisé
8	5 V
9	0 V
10	Non utilisé
11	Non utilisé
12	Signal Réf (U_{0-})
13	Signal Cos (U_{2-})
14	Signal Sin (U_{1-})
15	Blindage interne
Boîtier	Blindage

*Réservé. Veuillez ne pas utiliser

Câble d'alimentation

Longueur du câble 500 mm environ
Connecteur Hypertac
LRRA06AMRPN182 (mâle)
Code article broche : 021.279.1020

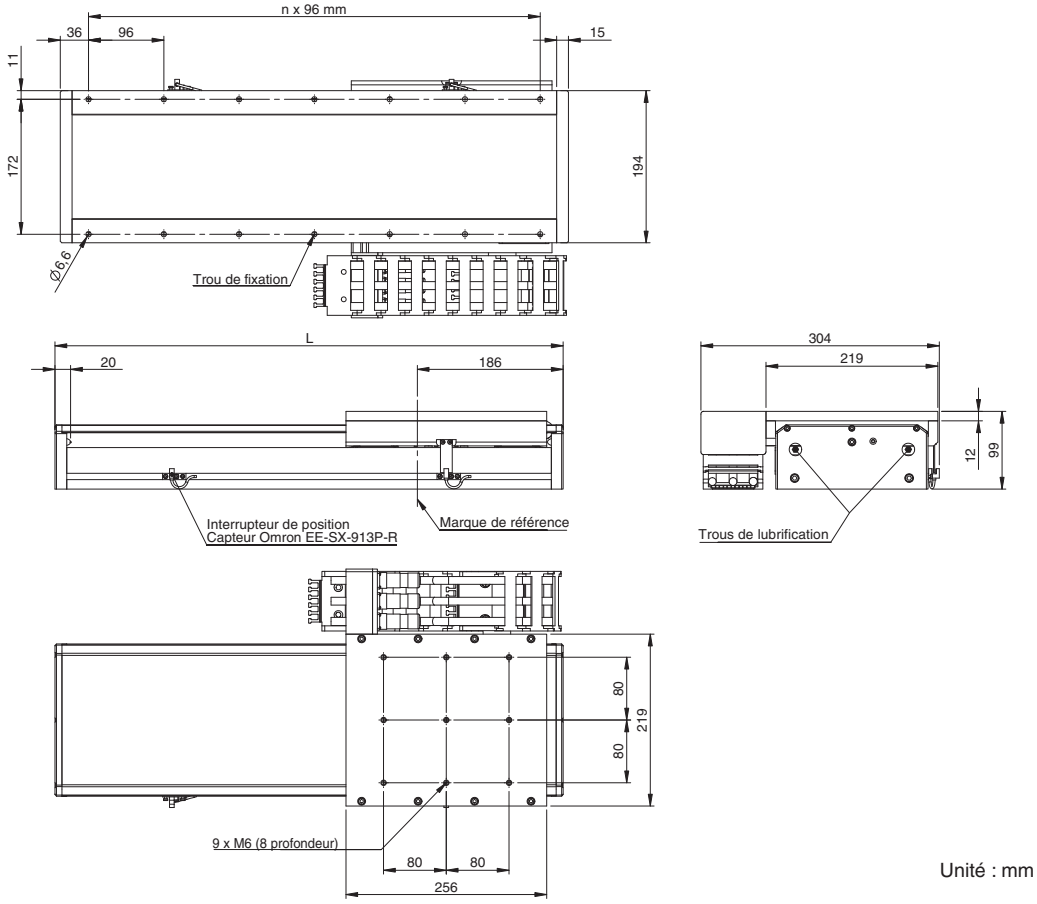
Connecteur homologue :
Type mâle : LPRA06BFRBN170

N° broche	Nom
1	Phase U
2	Phase V
3	Terre
4	Phase W
5	Non utilisé
6	Non utilisé

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

R88L-EA-AF-0609-□ (230 / 400 Vc.a.)

Modèle axe linéaire	Course effective en mm	L en mm	n	Nº des trous de fixation	Poids de la table mobile comprenant la bobine de moteur (en kg)	Poids des axes complets (en kg)
R88L-EA-AF-0609-0158	158	456	4	10	6,7	17,2
R88L-EA-AF-0609-0254	254	552	5	12	6,7	18,9
R88L-EA-AF-0609-0350	350	648	6	14	6,7	20,6
R88L-EA-AF-0609-0446	446	744	7	16	6,7	22,3
R88L-EA-AF-0609-0542	542	840	8	18	6,7	24,1
R88L-EA-AF-0609-0638	638	936	9	20	6,7	25,8
R88L-EA-AF-0609-0734	734	1 032	10	22	6,7	27,5
R88L-EA-AF-0609-0830	830	1 128	11	24	6,7	29,3
R88L-EA-AF-0609-0926	926	1 224	12	26	6,7	31,0
R88L-EA-AF-0609-1022	1 022	1 320	13	28	6,7	32,7
R88L-EA-AF-0609-1118	1 118	1 416	14	30	6,7	34,5
R88L-EA-AF-0609-1214	1 214	1 512	15	32	6,7	36,2
R88L-EA-AF-0609-1310	1 310	1 608	16	34	6,7	37,9
R88L-EA-AF-0609-1406	1 406	1 704	17	36	6,7	39,7
R88L-EA-AF-0609-1502	1 502	1 800	18	38	6,7	41,4
R88L-EA-AF-0609-1598	1 598	1 896	19	40	6,7	43,1
R88L-EA-AF-0609-1694	1 694	1 992	20	42	6,7	44,9
R88L-EA-AF-0609-1790	1 790	2 088	21	44	6,7	46,6
R88L-EA-AF-0609-1886	1 886	2 184	22	46	6,7	48,3
R88L-EA-AF-0609-1982	1 982	2 280	23	48	6,7	50,1
R88L-EA-AF-0609-2078	2 078	2 376	24	50	6,7	51,8



Unité : mm

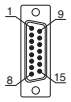
Câble de capteur Hall et Température

Longueur du câble 500 mm environ
Connecteur D-Sub 9 broches (mâle)

N° broche	Nom
1	5 V
2	Hall U
3	Hall V
4	Hall W
5	GND
6	PTC
7	PTC
8	KTY
9	KTY
Boîtier	Blindage

Câble codeur

Longueur du câble 500 mm environ
Connecteur D-Sub 15 broches (mâle)



N° broche	Signal
1	SDA*
2	SCL*
3	Non utilisé
4	/Signal Réf (U_{0-})
5	/Signal Cos (U_{2-})
6	/Signal Sin (U_{1-})
7	Non utilisé
8	5 V
9	0 V
10	Non utilisé
11	Non utilisé
12	Signal Réf (U_{0-})
13	Signal Cos (U_{2-})
14	Signal Sin (U_{1})
15	Blindage interne
Boîtier	Blindage

*Réservé. Veuillez ne pas utiliser

Câble d'alimentation

Longueur du câble 500 mm environ
Connecteur Hypertac
LRRA06AMRPN182 (mâle)
Code article broche : 021.279.1020

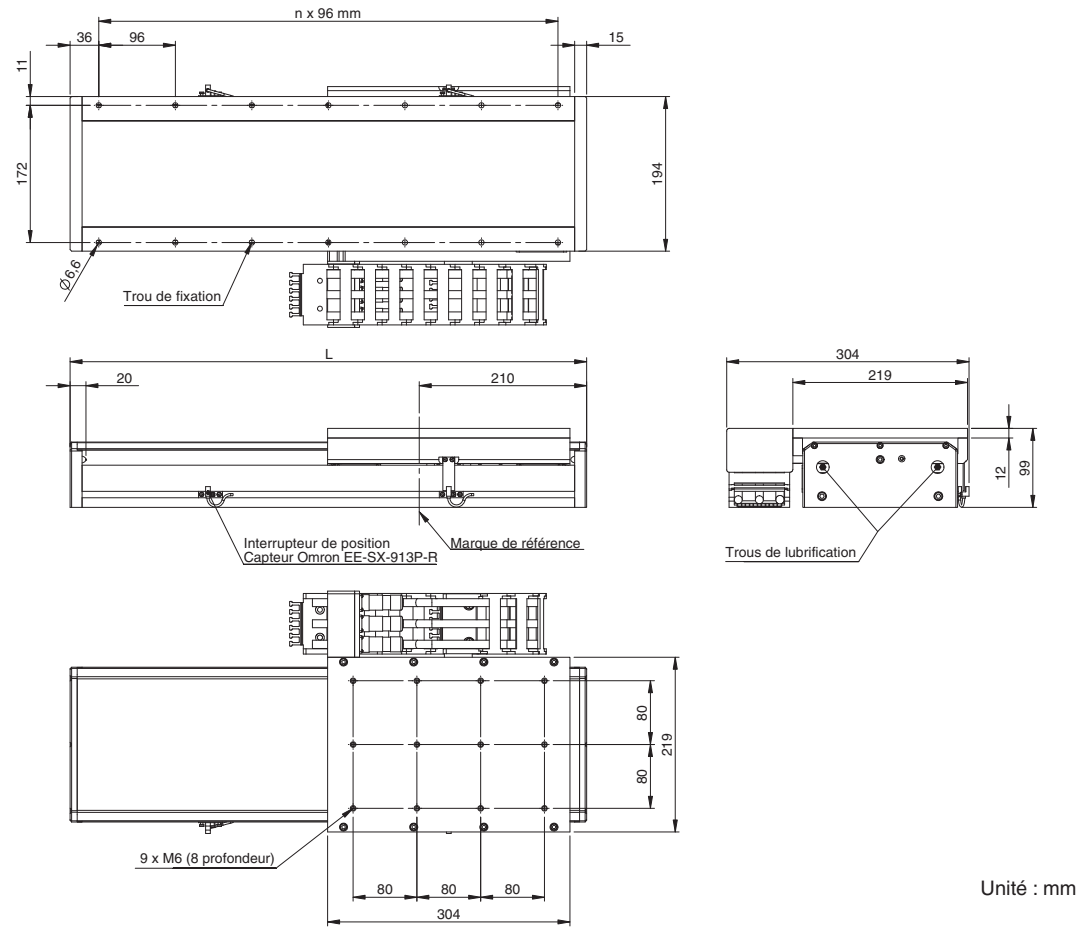
Connecteur homologue :
Type mâle : LPRA06BFRBN170

N° broche	Nom
1	Phase U
2	Phase V
3	Terre
4	Phase W
5	Non utilisé
6	Non utilisé

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

R88L-EA-AF-06012-□ (230 / 400 Vc.a.)

Modèle axe linéaire	Course effective en mm	L en mm	n	Nº des trous de fixation	Poids de la table mobile comprenant la bobine de moteur (en kg)	Poids des axes complets (en kg)
R88L-EA-AF-0612-0110	110	456	4	10	7,9	18,3
R88L-EA-AF-0612-0206	206	552	5	12	7,9	20,0
R88L-EA-AF-0612-0302	302	648	6	14	7,9	21,7
R88L-EA-AF-0612-0398	398	744	7	16	7,9	23,4
R88L-EA-AF-0612-0494	494	840	8	18	7,9	25,2
R88L-EA-AF-0612-0590	590	936	9	20	7,9	26,9
R88L-EA-AF-0612-0686	686	1 032	10	22	7,9	28,6
R88L-EA-AF-0612-0782	782	1 128	11	24	7,9	30,4
R88L-EA-AF-0612-0878	878	1 224	12	26	7,9	32,1
R88L-EA-AF-0612-0974	974	1 320	13	28	7,9	33,8
R88L-EA-AF-0612-1070	1 070	1 416	14	30	7,9	35,6
R88L-EA-AF-0612-1166	1 166	1 512	15	32	7,9	37,3
R88L-EA-AF-0612-1262	1 262	1 608	16	34	7,9	39,0
R88L-EA-AF-0612-1358	1 358	1 704	17	36	7,9	40,8
R88L-EA-AF-0612-1454	1 454	1 800	18	38	7,9	42,5
R88L-EA-AF-0612-1550	1 550	1 896	19	40	7,9	44,2
R88L-EA-AF-0612-1646	1 646	1 992	20	42	7,9	46,0
R88L-EA-AF-0612-1742	1 742	2 088	21	44	7,9	47,7
R88L-EA-AF-0612-1838	1 838	2 184	22	46	7,9	49,4
R88L-EA-AF-0612-1934	1 934	2 280	23	48	7,9	50,2
R88L-EA-AF-0612-2030	2 030	2 376	24	50	7,9	52,9



Unité : mm

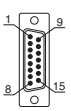
Câble de capteur Hall et Température

Longueur du câble 500 mm environ
Connecteur D-Sub 9 broches (mâle)

N° broche	Nom
1	5 V
2	Hall U
3	Hall V
4	Hall W
5	GND
6	PTC
7	PTC
8	KTY
9	KTY
Boîtier	Blindage

Câble codeur

Longueur du câble 500 mm environ
Connecteur D-Sub 15 broches (mâle)



N° broche	Signal
1	SDA*
2	SCL*
3	Non utilisé
4	/Signal Réf (U_{0-})
5	/Signal Cos (U_{2-})
6	/Signal Sin (U_{1-})
7	Non utilisé
8	5 V
9	0 V
10	Non utilisé
11	Non utilisé
12	Signal Réf (U_{0-})
13	Signal Cos (U_{2-})
14	Signal Sin (U_{1})
15	Blindage interne
Boîtier	Blindage

*Réservé. Veuillez ne pas utiliser

Câble d'alimentation

Longueur du câble 500 mm environ
Connecteur Hypertac
LRRA06AMRPN182 (mâle)
Code article broche : 021.279.1020

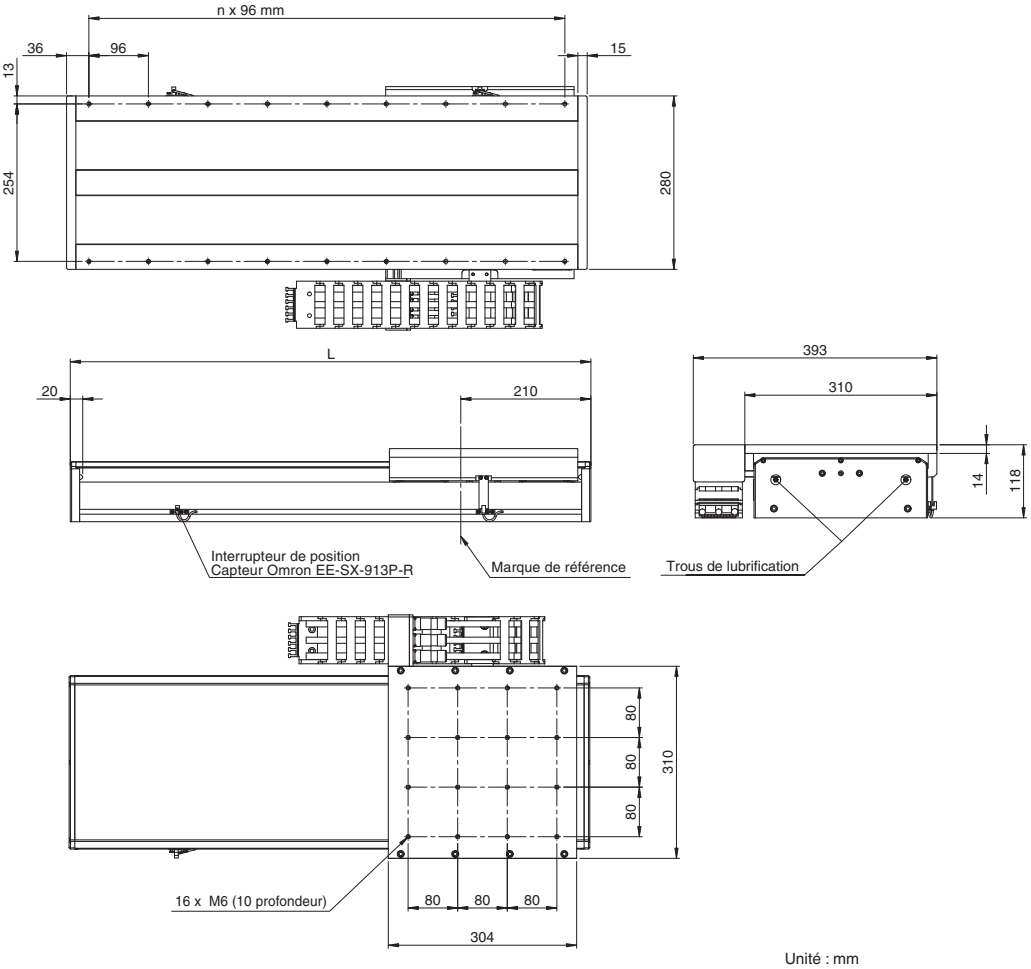
Connecteur homologue :
Type mâle : LPRA06BFRBN170

N° broche	Nom
1	Phase U
2	Phase V
3	Terre
4	Phase W
5	Non utilisé
6	Non utilisé

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

R88L-EA-AF-1112-□ (230 / 400 Vc.a.)

Modèle axe linéaire	Course effective en mm	L en mm	n	Nº des trous de fixation	Poids de la table mobile comprenant la bobine de moteur (en kg)	Poids des axes complets (en kg)
R88L-EA-AF-1112-0110	110	456	4	10	13,7	31,9
R88L-EA-AF-1112-0206	206	552	5	12	13,7	35,2
R88L-EA-AF-1112-0302	302	648	6	14	13,7	38,5
R88L-EA-AF-1112-0398	398	744	7	16	13,7	41,7
R88L-EA-AF-1112-0494	494	840	8	18	13,7	45,0
R88L-EA-AF-1112-0590	590	936	9	20	13,7	48,3
R88L-EA-AF-1112-0686	686	1 032	10	22	13,7	51,5
R88L-EA-AF-1112-0782	782	1 128	11	24	13,7	54,8
R88L-EA-AF-1112-0878	878	1 224	12	26	13,7	58,1
R88L-EA-AF-1112-0974	974	1 320	13	28	13,7	61,3
R88L-EA-AF-1112-1070	1 070	1 416	14	30	13,7	64,6
R88L-EA-AF-1112-1166	1 166	1 512	15	32	13,7	67,9
R88L-EA-AF-1112-1262	1 262	1 608	16	34	13,7	71,1
R88L-EA-AF-1112-1358	1 358	1 704	17	36	13,7	74,4
R88L-EA-AF-1112-1454	1 454	1 800	18	38	13,7	77,7
R88L-EA-AF-1112-1550	1 550	1 896	19	40	13,7	80,9
R88L-EA-AF-1112-1646	1 646	1 992	20	42	13,7	84,2
R88L-EA-AF-1112-1742	1 742	2 088	21	44	13,7	87,5
R88L-EA-AF-1112-1838	1 838	2 184	22	46	13,7	90,8
R88L-EA-AF-1112-1934	1 934	2 280	23	48	13,7	94,0
R88L-EA-AF-1112-2030	2 030	2 376	24	50	13,7	97,3
R88L-EA-AF-1112-2126	2 126	2 472	25	52	13,7	100,6



Unité : mm

Câble de capteur Hall et Température

Longueur du câble 500 mm environ
Connecteur D-Sub 9 broches (mâle)

N° broche	Nom
1	5 V
2	Hall U
3	Hall V
4	Hall W
5	GND
6	PTC
7	PTC
8	KTY
9	KTY
Boîtier	Blindage

Câble codeur

Longueur du câble 500 mm environ
Connecteur D-Sub 15 broches (mâle)

N° broche	Signal
1	SDA*
2	SCL*
3	Non utilisé
4	/Signal Réf (U_0)
5	/Signal Cos (U_2)
6	/Signal Sin (U_1)
7	Non utilisé
8	5 V
9	0 V
10	Non utilisé
11	Non utilisé
12	Signal Réf (U_0)
13	Signal Cos (U_2)
14	Signal Sin (U_1)
15	Blindage interne
Boîtier	Blindage

*Réservé. Veuillez ne pas utiliser

Câble d'alimentation

Longueur du câble 500 mm environ
Connecteur Hypertac
LRRA06AMRPN182 (mâle)
Code article broche : 021.279.1020

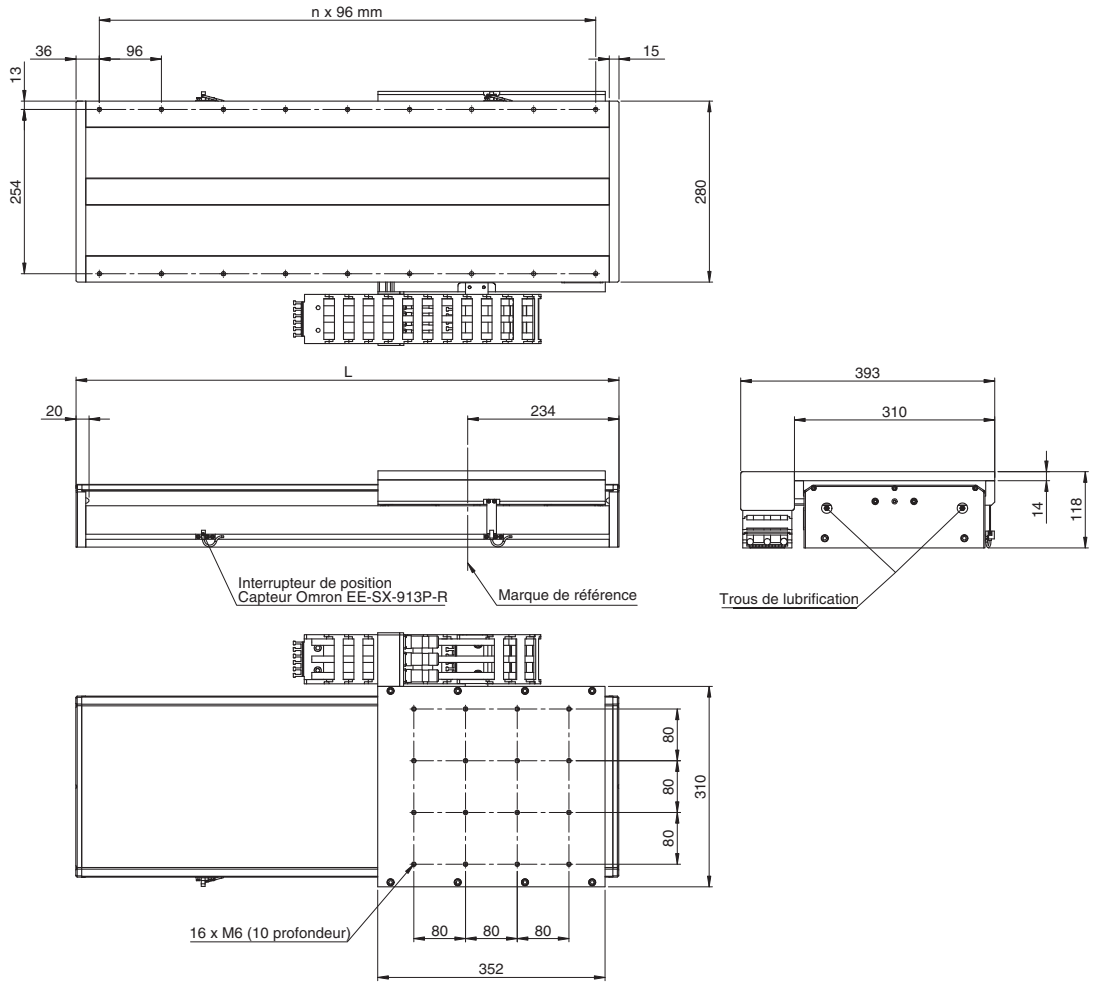
Connecteur homologue :
Type mâle : LPRA06BFRBN170

N° broche	Nom
1	Phase U
2	Phase V
3	Terre
4	Phase W
5	Non utilisé
6	Non utilisé

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

R88L-EA-AF-1115-□ (230 / 400 Vc.a.)

Modèle axe linéaire	Course effective en mm	L en mm	n	Nº des trous de fixation	Poids de la table mobile comprenant la bobine de moteur (en kg)	Poids des axes complets (en kg)
R88L-EA-AF-1115-0158	158	552	5	12	15,9	37,4
R88L-EA-AF-1115-0254	254	648	6	14	15,9	40,6
R88L-EA-AF-1115-0350	350	744	7	16	15,9	43,9
R88L-EA-AF-1115-0446	446	840	8	18	15,9	47,2
R88L-EA-AF-1115-0542	542	936	9	20	15,9	50,4
R88L-EA-AF-1115-0638	638	1 032	10	22	15,9	53,7
R88L-EA-AF-1115-0734	734	1 128	11	24	15,9	57,0
R88L-EA-AF-1115-0830	830	1 224	12	26	15,9	60,2
R88L-EA-AF-1115-0926	926	1 320	13	28	15,9	63,5
R88L-EA-AF-1115-1022	1 022	1 416	14	30	15,9	66,8
R88L-EA-AF-1115-1118	1 118	1 512	15	32	15,9	70,0
R88L-EA-AF-1115-1214	1 214	1 608	16	34	15,9	73,3
R88L-EA-AF-1115-1310	1 310	1 704	17	36	15,9	76,6
R88L-EA-AF-1115-1406	1 406	1 800	18	38	15,9	79,8
R88L-EA-AF-1115-1502	1 502	1 896	19	40	15,9	83,1
R88L-EA-AF-1115-1598	1 598	1 992	20	42	15,9	86,4
R88L-EA-AF-1115-1694	1 694	2 088	21	44	15,9	89,6
R88L-EA-AF-1115-1790	1 790	2 184	22	46	15,9	92,9
R88L-EA-AF-1115-1886	1 886	2 280	23	48	15,9	96,2
R88L-EA-AF-1115-1982	1 982	2 376	24	50	15,9	99,4
R88L-EA-AF-1115-2078	2 078	2 472	25	52	15,9	102,7
R88L-EA-AF-1115-2174	2 174	2 568	26	54	15,9	106,0



Unité : mm

Câble de capteur Hall et Température

Longueur du câble 500 mm environ
Connecteur D-Sub 9 broches (mâle)

N° broche	Nom
1	5 V
2	Hall U
3	Hall V
4	Hall W
5	GND
6	PTC
7	PTC
8	KTY
9	KTY
Boîtier	Blindage

Câble codeur

Longueur du câble 500 mm environ
Connecteur D-Sub 15 broches (mâle)

N° broche	Signal
1	SDA*
2	SCL*
3	Non utilisé
4	/Signal Réf (U_{0-})
5	/Signal Cos (U_{2-})
6	/Signal Sin (U_{1-})
7	Non utilisé
8	5 V
9	0 V
10	Non utilisé
11	Non utilisé
12	Signal Réf (U_{0+})
13	Signal Cos (U_{2+})
14	Signal Sin (U_{1+})
15	Blindage interne
Boîtier	Blindage

*Réservé. Veuillez ne pas utiliser

Câble d'alimentation

Longueur du câble 500 mm environ
Connecteur Hypertac
LRRA06AMRPN182 (mâle)
Code article broche : 021.279.1020

Connecteur homologue :
Type mâle : LPRA06BFRBN170

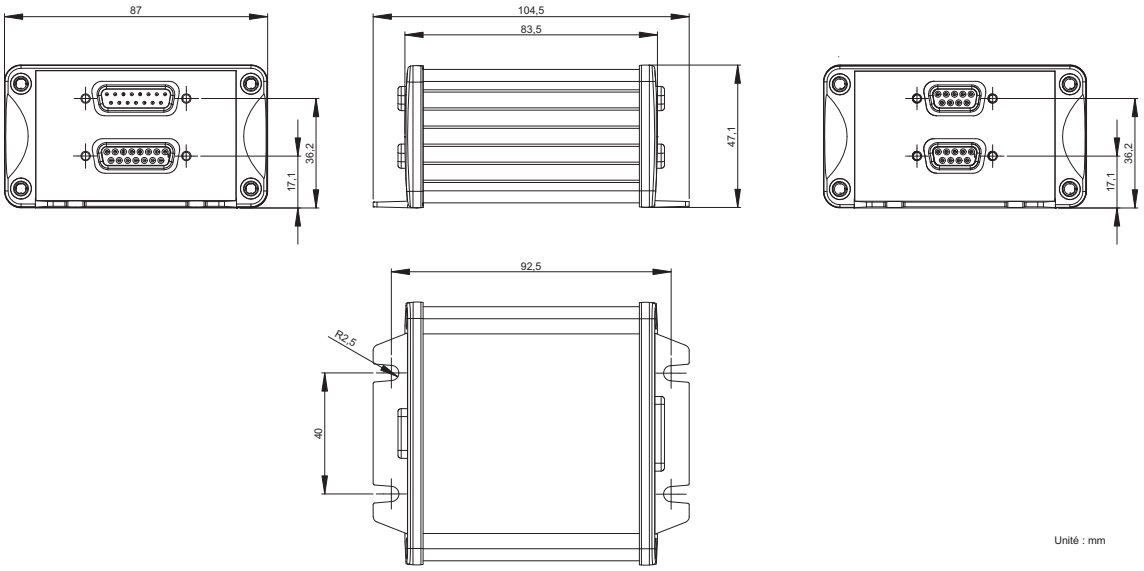
N° broche	Nom
1	Phase U
2	Phase V
3	Terre
4	Phase W
5	Non utilisé
6	Non utilisé

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

Unité de convertisseur série en option

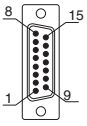
Caractéristiques

Modèle de convertisseur série R88A-		SC01K-E	SC02K-E
Description		Convertisseur série de 1 Vpp à transmission de données série G5 et avec entrée de capteur Hall	
Capteur de température		Capteur KTY détection de bobine de moteur à noyau en fer	Capteur NTC détection de bobine de moteur sans noyau en fer
Caractéristiques électriques	Tension d'alimentation	5 Vc.c., max 250 mA fournies par le variateur	
	Résolution standard	Facteur d'interpolation 100 plus compte de quadrature	
	Fréquence d'entrée max.	400 kHz 1 Vpp	
	Signaux d'entrée analogique (cos, sin, Réf)	Amplitude d'entrée différentielle : 0,4 V à 1,2 V, niveau de signal d'entrée : 1,5 à 3,5 V	
	Signaux de sortie	Données de position, informations sur le capteur Hall et température, et alarmes	
	Méthode de sortie	Transmission de données série	
	Cycle de transmission	< 42 µs	
Caractéristiques mécaniques	Résistance aux vibrations	98 m/s^2 maxi. (1 à 2 500 Hz) dans les trois directions	
	Résistance aux chocs	980 m/s^2, (11 ms) deux fois dans trois directions	
Environnement	Température ambiante	0 °C à 55 °C	
	Température de stockage	–20 °C à +80 °C	
	Humidité	20 à 90 % d'humidité relative (sans condensation)	



Unité : mm

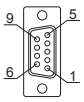
CN4
Sortie données série vers servodriver linéaire



Connecteur D-Sub 15 broches (mâle)

N° broche	Signal
1	PS
2	/PS
3	Non utilisé
4	Non utilisé
5	Non utilisé
6	Non utilisé
7	Non utilisé
8	5 V
9	0 V
10	Non utilisé
11	Non utilisé
12	Non utilisé
13	Non utilisé
14	Non utilisé
15	Blindage interne
Boîtier	Blindage

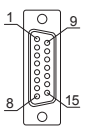
CN3
Interface de capteur de température sans capteur Hall



Connecteur D-Sub 9 broches (femelle)

N° broche	Signal
1	Non utilisé
2	Non utilisé
3	Non utilisé
4	Non utilisé
5	Non utilisé
6	PTC
7	PTC
8	KTY/ NTC
9	KTY/NTC
Boîtier	Blindage

CN1
Entrée codeur 1 Vpp avec lignes programmables NUMERIK JENA standard

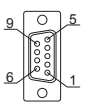


Connecteur D-Sub 15 broches (femelle)

N° broche	Signal
1	SDA*
2	SCL*
3	Non utilisé
4	/Signal Réf (U_{0-})
5	/Signal Cos (U_{2-})
6	/Signal Sin (U_{1-})
7	Non utilisé
8	5 V
9	0 V
10	Non utilisé
11	Non utilisé
12	Signal Réf (U_0)
13	Signal Cos (U_2)
14	Signal Sin (U_1)
15	Blindage interne
Boîtier	Blindage

*Réservé. Veuillez ne pas utiliser

CN2
Interface des capteurs Hall et de température



Connecteur D-Sub 9 broches (femelle)

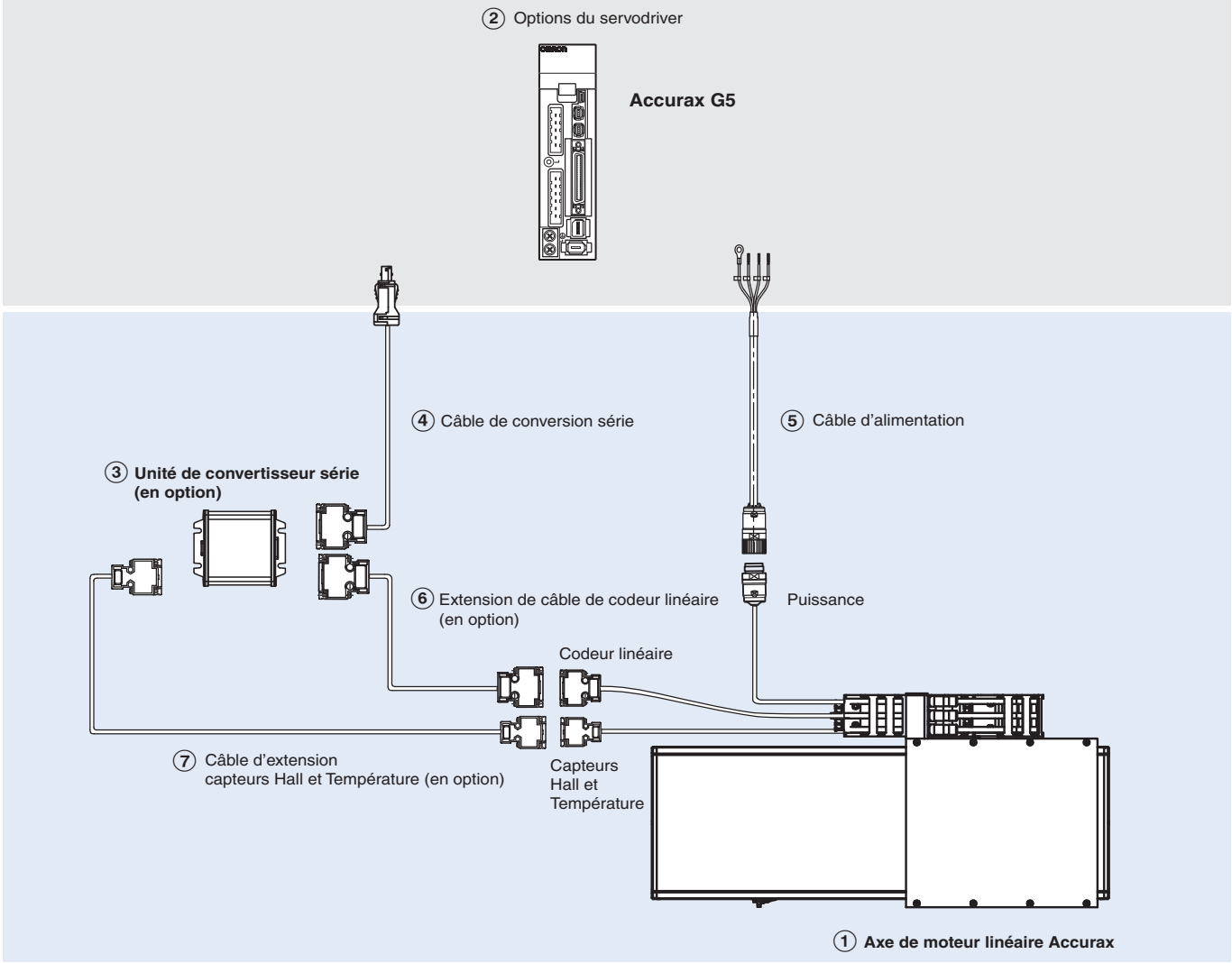
N° broche	Signal
1	5 V
2	Hall U
3	Hall V
4	Hall W
5	GND
6	PTC
7	PTC
8	KTY/ NTC
9	KTY/ NTC
Boîtier	Blindage

Remarque : Les broches 6, 7, 8, 9 des connecteurs CN2 et CN3 étant câblés en interne, le capteur de température peut être connecté aux deux connecteurs. Lorsque le capteur Hall est également requis, utilisez le même câble pour les signaux Hall et Température, ainsi que pour le connecteur CN2.

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

Informations pour la commande

(Reportez-vous à la section sur les servodrivers)



Remarque : Les symboles ①②③… indiquent la séquence recommandée pour sélectionner le servomoteur, les câbles et le convertisseur série pour un moteur linéaire.

Axes de moteurs linéaires

R88L-EA-AF-□

230 Vc.a. monophasé / 400 Vc.a. triphasé

Symbole	Caractéristiques		① Modèle axe de moteur linéaire	② Variateur linéaire compatible			
	Force nominale	Force pic		Accurax G5 EtherCAT		Accurax G5 analogique / impulsions	
				230 V	400 V	230 V	400 V
①②	48 N	120 N	R88L-EA-AF-0303-□	R88D-KN02H-ECT-L	R88D-KN10F-ECT-L	R88D-KT02H-L	R88D-KT10F-L
	96 N	240 N	R88L-EA-AF-0306-□	R88D-KN04H-ECT-L	R88D-KN10F-ECT-L	R88D-KT04H-L	R88D-KT10F-L
	160 N	450 N	R88L-EA-AF-0606-□	R88D-KN08H-ECT-L	R88D-KN15F-ECT-L	R88D-KT08H-L	R88D-KT15F-L
	240 N	675 N	R88L-EA-AF-0609-□	R88D-KN10H-ECT-L	R88D-KN20F-ECT-L	R88D-KT10H-L	R88D-KT20F-L
	320 N	900 N	R88L-EA-AF-0612-□	R88D-KN15H-ECT-L	R88D-KN30F-ECT-L	R88D-KT15H-L	R88D-KT30F-L
	608 N	1 800 N	R88L-EA-AF-1112-□	R88D-KN15H-ECT-L	R88D-KN30F-ECT-L	R88D-KT15H-L	R88D-KT30F-L
	760 N	2 250 N	R88L-EA-AF-1115-□	R88D-KN15H-ECT-L	R88D-KN30F-ECT-L	R88D-KT15H-L	R88D-KT30F-L

Remarque : Se référer à la section des dimensions pour connaître les distances de course effectives.

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

Servodriver

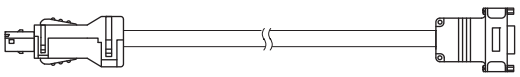
② Reportez-vous au chapitre sur les servodrivers Accurax G5 pour les spécifications d'entraînement détaillées et une sélection d'accessoires d'entraînement.

Carte de conversion série

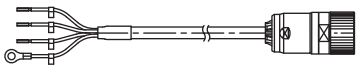
Symbole	Caractéristiques	Modèle
③	Carte de conversion série de 1 Vpp à transmission de données série G5 (avec capteur KTY détection de bobine de moteur à noyau en fer)	R88A-SC01K-E
	Carte de conversion série de 1 Vpp à transmission de données série G5 (avec capteur NTC détection de bobine de moteur sans noyau en fer)	R88A-SC02K-E

Remarque : Si aucun capteur de température n'est nécessaire, vous pouvez utiliser n'importe quel convertisseur.

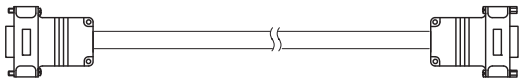
Câble du convertisseur série vers le servodriver

Symbole	Caractéristiques		Modèle	Présentation
④	Variateur Accurax G5 vers câble du convertisseur série. (Connecteurs R88A-CNK41L et DB-15)	1,5 m	R88A-CRKN001-5CR-E	
		3 m	R88A-CRKN003CR-E	
		5 m	R88A-CRKN005CR-E	
		10 m	R88A-CRKN010CR-E	
		15 m	R88A-CRKN015CR-E	
		20 m	R88A-CRKN020CR-E	

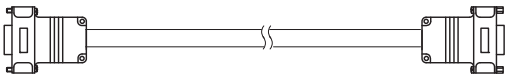
Câble d'alimentation

Symbole	Caractéristiques		Modèle	Présentation
⑤	Pour axe de moteur linéaire R88L-EA-AF-0303-□ R88L-EA-AF-0306-□	1,5 m	R88A-CAWK001-5S-DE	
		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 axe de moteur linéaire R88L-EA-AF-0606-□ R88L-EA-AF-0609-□ R88L-EA-AF-0612-□ R88L-EA-AF-1112-□ R88L-EA-AF-1115-□	1,5 m	R88A-CAWL001-5S-DE	
		3 m	R88A-CAWL003S-DE	
		5 m	R88A-CAWL005S-DE	
		10 m	R88A-CAWL010S-DE	
		15 m	R88A-CAWL015S-DE	
		20 m	R88A-CAWL020S-DE	

Câble de codeur linéaire vers convertisseur série

Symbole	Caractéristiques		Modèle	Présentation
⑥	Câble d'extension depuis codeur linéaire vers convertisseur série. (connecteur DB-15) (Ce câble de rallonge est optionnel)	1,5 m	R88A-CFKA001-5CR-E	
		3 m	R88A-CFKA003CR-E	
		5 m	R88A-CFKA005CR-E	
		10 m	R88A-CFKA010CR-E	
		15 m	R88A-CFKA015CR-E	

Câble de capteurs Hall et Température vers convertisseur série

Symbole	Caractéristiques		Modèle	Présentation
⑦	Câble d'extension depuis capteurs Hall et Température vers convertisseur série. (connecteur DB-9) (Ce câble de rallonge est optionnel)	1,5 m	R88A-CFKB001-5CR-E	
		3 m	R88A-CFKB003CR-E	
		5 m	R88A-CFKB005CR-E	
		10 m	R88A-CFKB010CR-E	
		15 m	R88A-CFKB015CR-E	

Connecteurs

Caractéristiques	Modèle
Connecteur codeur servodriver Accurax G5 (pour CN4)	R88A-CNK41L
Connecteur de câble d'alimentation Hypertac IP67	LPRA-06B-FRBN170

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

TOUTES LES DIMENSIONS INDIQUEES SONT EN MILLIMETRES.

Pour convertir des millimètres en pouces, multipliez par 0,03937. Pour convertir les grammes en onces, multipliez par 0,03527.

Cat. No. I161E-FR-01A

Les produits étant sans cesse améliorés, ces caractéristiques peuvent être modifiées sans préavis.

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

Variateurs de fréquence

Quelle est l'application de variation de fréquence dont vous avez besoin ?

Contrôle en boucle fermée ?

Non

Avec contrôle vectoriel en boucle ouverte ?

Non

>7,5 kW ?

Non

Oui

Oui

>15 kW ?

Non

Oui

Oui

Alimentation de 690 V ?

Non

Protection IP54 ?

Non

JX

Modbus RS-485 et filtre CEM intégrés, montage côte à côte, 0,2 à 7,5 kW

Page 239

MX2

IP54

Programmation logique, positionnement, sécurité intégrée, 0,1 à 15 kW

Page 225

RX

Programmation logique, positionnement, orienté sur l'application, 0,4 à 132 kW

Page 191

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

Sommaire

Tableau de sélection		190
Variateurs	RX	191
	LX	209
	MX2	225
	JX	239
	SX (400 V)	249
	SX (690 V)	261

Oui

Application de levage

Oui

SX (400 V)

IP54

Programmation logique, orienté sur l'application, personnalisation du matériel, 0,75 à 800 kW

Page 249

SX (690 V)

Programmation logique, orienté sur l'application, personnalisation du matériel, 90 à 1 000 kW

Page 261

LX

LX

Programmation logique, contrôle de moteurs synchrones / asynchrones, 3,7 à 37 kW

Page 209

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

Tableau de sélection

Modèle	RX	LX
		LX
	Adapté à votre machine	**Applications de levage**
400 V triphasé	**0,4 kW à 132 kW**	**3,7 kW à 37 kW**
200 V triphasé	**0,4 kW à 55 kW**	**4 kW à 37 kW**
200 V monophasé	**Non disponible**	**Non disponible**
Application	Haute performance, fonction de savoir-faire intégrée	Contrôle d'ascenseur avec moteurs asynchrones et synchrones
Méthode de contrôle	Boucle ouverte ou fermée pour contrôle vectoriel et V/F	Boucle ouverte et fermée contrôle vectoriel et V/F
Caractéristiques de couple	200 % à 0,0 Hz (CLV) 150 % à 0,3 Hz (OLV)	150 % à 0,0 Hz (CLV) 200 % à 0,3 Hz (OLV)
Connectivité	Modbus, DeviceNet, PROFIBUS, MECHATROLINK-II, EtherCAT, CompoNet	Modbus
Programmation logique	Firmware standard	Firmware standard
Page	191	209

Modèle	MX2	JX
	IP54	
	Idéal pour contrôler vos machines	**Compact et complet**
400 V triphasé	**0,4 kW à 15 kW**	**0,4 kW à 7,5 kW**
200 V triphasé	**0,1 kW à 15 kW**	**0,2 kW à 7,5 kW**
200 V monophasé	**0,1 kW à 2,2 kW**	**0,2 kW à 2,2 kW**
Application	Contrôle harmonisé des machines et des moteurs	Communications intégrées standard
Méthode de contrôle	Vitesse de boucle ouverte et contrôle de couple pour vecteur et vitesse pour contrôle V/F	Contrôle V/F
Caractéristiques de couple	200 % à 0,5 Hz	150 % à 3 Hz
Connectivité	Modbus, DeviceNet, PROFIBUS, MECHATROLINK-II, EtherCAT, CompoNet, EtherNet IP	Modbus
Programmation logique	Firmware standard	Non disponible
Options de personnalisation	Boîtier IP54	Non disponible
Page	225	239

Modèle	SX	
	IP54	
	400 V	**690 V**
400 V triphasé	**0,55 kW à 800 kW**	**–**
690 V triphasé	**–**	**90 kW à 1 000 kW**
Application	Applications de vector de flux élevé et de couple variable	Applications de vector de flux élevé et de couple variable
Méthode de contrôle	Contrôle vectoriel de flux et V/F	Contrôle vectoriel de flux et V/F
Caractéristiques de couple	120 % à 0,0 Hz (CLV) 120 % à 0,5 Hz (OLV)	120 % à 0,0 Hz (CLV) 120 % à 0,5 Hz (OLV)
Connectivité	Modbus, DeviceNet, PROFIBUS, Modbus TCP	Modbus, DeviceNet, PROFIBUS, Modbus TCP
Programmation logique	Firmware standard	Firmware standard
Options de personnalisation	Personnalisation du matériel (commutateur principal, refroidissement de liquide, redresseur 12 impulsions…)	Personnalisation du matériel (commutateur principal, refroidissement de liquide, redresseur 12 impulsions…)
Page	249	261

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

RX

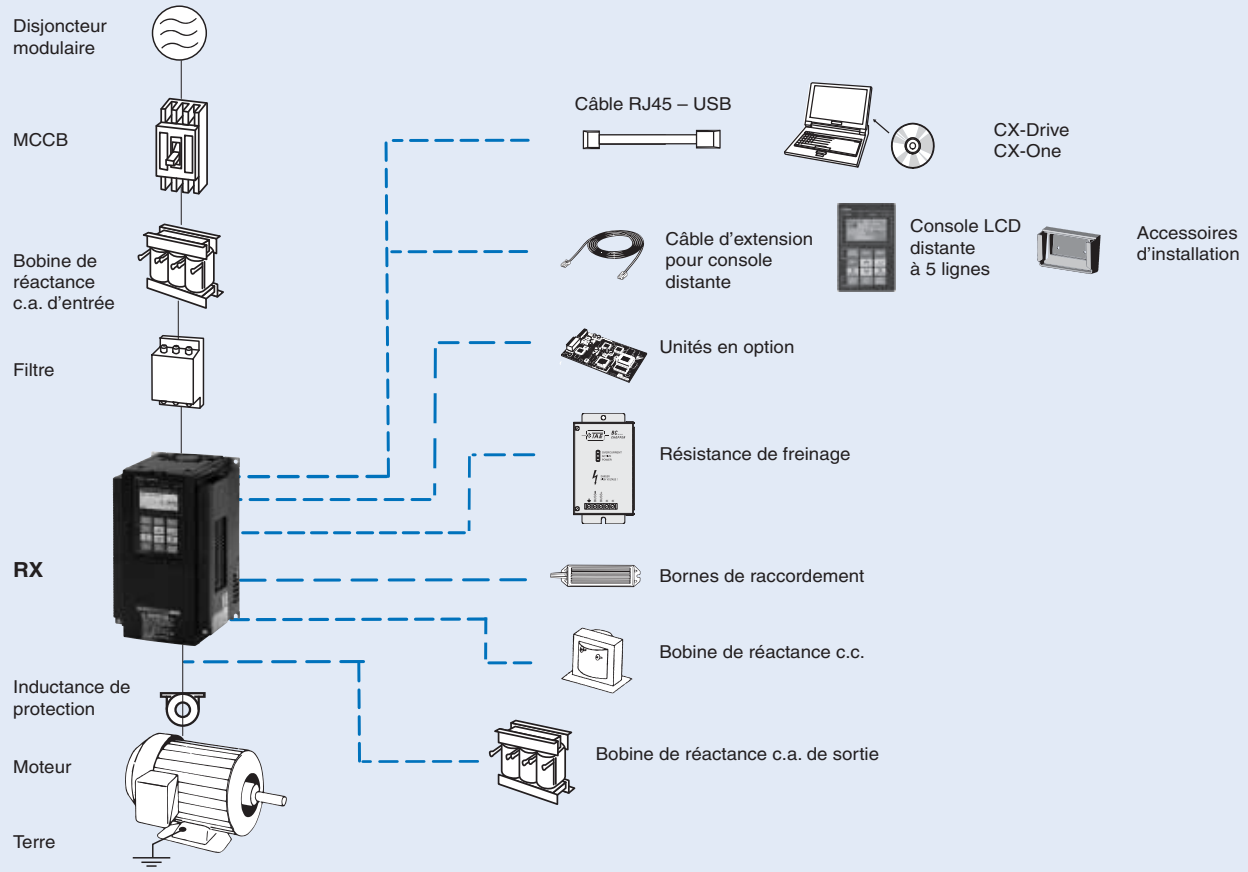
Adapté à votre machine

- Jusqu'à 132 kW
- Contrôleur de démarrage élevé en boucle ouverte : 200 % à 0,3 Hz
- Totalité du couple à 0 Hz en boucle fermée
- Contrôle vectoriel de flux en boucle fermée ou en boucle ouverte
- Double régime de puissance VT 120 % / 1 min et CT 150 % / 1 min
- Filtre CEM intégré
- Programmable, logique intégrée
- Fonctionnalités applicatives intégrées
- Fonctionnalité de positionnement
- Économie d'énergie automatique
- Suppression des micro-surtensions
- Modbus RS485 (options pour d'autres réseaux)
- CE, cULus, RoHS

Puissances

- Modèles 200 V triphasé de 0,4 à 55 kW
- Modèles 400 V triphasé de 0,4 à 132 kW

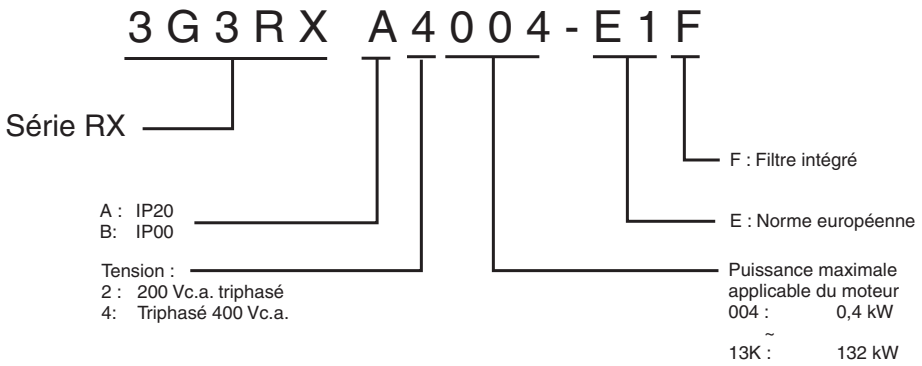
Configuration du système



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

Caractéristiques

Légende des références



Modèles 200 V

Triphasé : 3G3RX-□			A2004	A2007	A2015	A2022	A2037	A2055	A2075	A2110	A2150	A2185	A2220	A2300	A2370	A2450	A2550
Moteur kW*1			0,4	0,75	1,5	2,2	4,0	5,5	7,5	11	15	18,5	22	30	37	45	55
Caractéristiques de sortie	Capacité du variateur kVA	200 V	1,0	1,7	2,5	3,6	5,7	8,3	11,0	15,9	22,1	26,3	32,9	41,9	50,2	63,0	76,2
		240 V	1,2	2,0	3,1	4,3	6,8	9,9	13,3	19,1	26,6	31,5	39,4	50,2	60,2	75,6	91,4
	Courant nominal de sortie (A) en CT		3,0	5,0	7,5	10,5	16,5	24	32	46	64	76	95	121	145	182	220
	Courant nominal de sortie (A) en VT		3,7	6,3	9,4	12	19,6	30	44	58	73	85	113	140	169	210	270
	Tension de sortie max.		Proportionnelle à la tension d'entrée : 0 à 240 V														
	Fréquence de sortie max.		400 Hz														
Alimentation électrique	Tension et fréquence nominales d'entrée		Triphasé 200 à 240 V 50 / 60 Hz														
	Variation de tension autorisée		–15 % … +10 %														
	Variation de fréquence autorisée		5 %														
Freinage régénératif	Borne de raccordement de l'unité		Circuit BRD interne (résistance de décharge externe)											Unité de freinage régénératif externe			
	Résistance minimale connectable		50	50	35	35	35	16	10	10	7,5	7,5	5				
Structure de protection			IP20														
Méthode de refroidissement			Refroidissement forcé par circulation d'air														

*1 Sur la base d'un moteur standard triphasé.

Modèles 400 V

Triphasé : 3G3RX-□			A4004	A4007	A4015	A4022	A4040	A4055	A4075	A4110	A4150	A4185	A4220	A4300	A4370	A4450	A4550	B4750	B4900	B411K	B413K
Moteur kW*1			0,4	0,75	1,5	2,2	4,0	5,5	7,5	11	15	18,5	22	30	37	45	55	75	90	110	132
Caractéristiques de sortie	Capacité du variateur kVA	400 V	1,0	1,7	2,5	3,6	6,2	9,7	13,1	17,3	22,1	26,3	33,2	40,1	51,9	63,0	77,6	103,2	121,9	150,3	180,1
		480 V	1,2	2,0	3,1	4,3	7,4	11,6	15,8	20,7	26,6	31,5	39,9	48,2	62,3	75,6	93,1	123,8	146,3	180,4	216,1
	Courant nominal de sortie (A) en CT		1,5	2,5	3,8	5,3	9,0	14	19	25	32	38	48	58	75	91	112	149	176	217	260
	Courant nominal de sortie (A) en VT		1,9	3,1	4,8	6,7	11,1	16	22	29	37	43	57	70	85	105	135	160	195	230	290
	Tension de sortie max.		Proportionnelle à la tension d'entrée : 0 à 480 V																		
	Fréquence de sortie max.		400 Hz																		
Alimentation électrique	Tension et fréquence nominales d'entrée		Triphasé 380 à 480 V 50 / 60 Hz																		
	Variation de tension autorisée		–15 % … +10 %																		
	Variation de fréquence autorisée		5 %																		
Freinage régénératif	Borne de raccordement de l'unité		Circuit BRD interne (résistance de décharge externe)											Unité de freinage régénératif externe							
	Résistance minimale connectable		100	100	100	100	70	70	35	35	24	24	20								
Structure de protection			IP20															IP00			
Méthode de refroidissement			Refroidissement forcé par circulation d'air																		

*1 Sur la base d'un moteur standard triphasé.

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

Spécifications communes

Référence modèle 3G3RX□		Caractéristiques
Fonctions de contrôle	Méthodes de contrôle	MLI à modulation sinusoïdale phase à phase (contrôle vectoriel sans capteur, vecteur en boucle fermée avec retour moteur, V/f)
	Plage de fréquence de sortie	0,10 à 400,00 Hz
	Précision de la fréquence	Valeur de consigne numérique : ±0,01 % de la fréquence max.
		Valeur de consigne analogique : ±0,2 % de la fréquence max. (25 ±10 ºC)
	Résolution de la valeur de consigne de fréquence	Valeur de consigne numérique : 0,01 Hz
		Entrée analogique : 12 bits
	Résolution de la fréquence de sortie	0,01 Hz
	Couple de démarrage	150 % / 0,3 Hz (sous contrôle vectoriel sans capteur ou contrôle vectoriel sans capteur à 0 Hz)
		200 % / Couple à 0 Hz (sous contrôle vectoriel sans capteur à 0 Hz, lorsqu'un moteur inférieur d'un cran à la capacité spécifiée est raccordé)
	Capacité de surcharge	150 % / 60 s, 200% / 3 s pour CT ; 120 % / 60 s VT
	Valeur de consigne de fréquence	0 à 10 VDC (10 KΩ), –10 à 10 Vc.c. (10 KΩ), 4 to 20 mA (100 Ω), RS485 Modbus, options réseau
	Caractéristiques V/f	Possibilité de modifier la courbe V/f à des fréquences de base comprises entre 30 et 400 Hz, couple constant de freinage V/f, couple de réduction, contrôle vectoriel sans capteur, contrôle vectoriel sans capteur à 0 Hz
Fonctionnalité	Signaux d'entrée	8 bornes, commutation NO / NF, commutation logique NPN / PNP [Fonction des bornes] 8 fonctions peuvent être choisies parmi 61. Arrière (RV), Réglage de vitesse à étapes multiples binaire 1 (CF1), Réglage de vitesse à étapes multiples binaire 2 (CF2), Réglage de vitesse à étapes multiples binaire 3 (CF3), Réglage de vitesse à étapes multiples binaire 4 (CF4), Pas à pas (JG), Freinage c.c. à injection (DB), 2e contrôle (SET), accélération / décélération en 2 étapes (2CH), Arrêt rotation libre (FRS), Déclenchement externe (EXT), Fonction USP (USP), Commutation commerciale (CS), Verrouillage logiciel (SFT), Commutation entrées analogiques (AT), 3e contrôle (SET3), Réinitialisation (RS), Démarrage 3 fils (STA), Arrêt 3 fils (STP), Marche avant / arrière 3 fils (F/R), PID activé / désactivé (PID), Réinitialisation PID intégrale (PIDC), Commutation du gain de contrôle (CAS), Accélération de la fonction UP / DWN (UP), Décélération de la fonction UP / DWN (DWN), Effacement des données de la fonction UP / DWN (UDC), Console forcée (OPE), Bit 1 de vitesse à étapes multiples (SF1), Bit 2 de vitesse à étapes multiples (SF2), Bit 3 de vitesse à étapes multiples (SF3), Bit 4 de vitesse à étapes multiples (SF4), Bit 5 de vitesse à étapes multiples (SF5), Bit 6 de vitesse à étapes multiples (SF6), Bit 7 de vitesse à étapes multiples (SF7), Commutation de limite de surcharge (OLR), Limite de couple activée (TL), Commutation de limite de couple 1 (TRQ1), Commutation de limite de couple 2 (TRQ2), Commutation P / PI (PPI), Confirmation de freinage (BOK), Orientation (ORT), Annulation ADL (LAC), Effacement de l'écart de position (PCLR), Autorisation de l'entrée de commande de position du train d'impulsions (STAT), Fonction d'ajout de fréquence (ADD), Bornier forcé (F-TM), Autorisation d'entrée de la consigne de couple (ATR), Effacement de l'alimentation intégrée (KHC), Servo activé (SON), Excitation préliminaire (FOC), Maintien de la commande analogique (AHD), Sélection de la commande de position 1 (CP1), Sélection de la commande de position 2 (CP2), Sélection de la commande de position 3 (CP3), Signal de limite de retour à zéro (ORL), Signal de démarrage de retour à zéro (ORG), Arrêt de la marche avant (FOT), Arrêt de la marche arrière (ROT), Commutation vitesse / position (SPD), Compteur d'impulsions (PCNT), Effacement du compteur d'impulsions (PCC), Pas d'affectation (no)
	Signaux de sortie	5 bornes de sortie collecteur ouvert : Commutation NO / NF, commutation logique NPN / PNP 1 borne de sortie relais (contact SPDT) : Commutation NO / NF [Fonction des bornes] 6 fonctions peuvent être choisies parmi 45. Signal en fonctionnement (RUN), Signal de vitesse constante atteinte (FA1), Signal de fréquence de réglage dépassée (FA2), Avertissement de surcharge (OL), Écart PID excessif (OD), Signal d'alarme (AL), Signal de fréquence de réglage seulement atteinte (FA3), Surcouplage (OTQ), Signal lors d'une coupure d'alimentation momentanée (IP), Signal pendant une sous-tension (UV), Limite de couple (TRQ), Temps d'exécution dépassé (RNT), Temps de mise sous tension dépassé (ONT), Avertissement de surchauffe (THM), Desserrage de frein (BRK), Erreur de frein (BER), Signal 0 Hz (ZS), Écart de vitesse excessif (DSE), En position (POK), Fréquence définie dépassée 2 (FA4), Fréquence définie uniquement 2 (FA5), Avertissement de surcharge 2 (OL2), Détection de déconnexion FV analogique (FVDc), Détection de déconnexion FI analogique (FIDc), Détection de déconnexion FE analogique (FEDc), Sortie d'état FB PID (FBV), Erreur réseau (NDc), Sortie d'opération logique 1 (LOG1), Sortie d'opération logique 2 (LOG2), Sortie d'opération logique 3 (LOG3), Sortie d'opération logique 4 (LOG4), Sortie d'opération logique 5 (LOG5), Sortie d'opération logique 6 (LOG6), Condensateur en fin de vie (WAC), Avertissement ventilateur en fin de vie (WAF), Signal de contact de démarrage (FR), Avertissement surchauffe de l'ailette (OHF), Signal de détection de charge légère (LOC), Prêt à fonctionner (IRDY), Marche avant (FWR), Marche arrière (RVR), Erreur fatale (MJA), Comparateur à fenêtre FV (WCFV), Comparateur à fenêtre FI (WCFI), Comparateur à fenêtre FE (WCFE), Codes d'alarme 0 à 3 (AC0 à AC3)
	Fonctions standard	Configuration libre V/f (7), Limite supérieure / inférieure des fréquences, Saut de fréquence, Accélération / décélération en courbe, Niveau d'augmentation / frein de couple manuel, Fonctionnement économique, Réglage de compteur analogique, Fréquence de démarrage, Réglage de la fréquence de découpage, Fonction thermoélectronique, (configuration libre), Début / fin externe (fréquence / taux), Sélection de l'entrée analogique, Reprise en cas d'erreur, Redémarrage pendant une coupure d'alimentation momentanée, Sorties de signaux variées, Démarrage à tension réduite, Limite de surcharge, Réglage de la valeur d'initialisation, Décélération automatique à la mise hors tension, Fonction AVR, Accélération / décélération automatique, Réglage automatique (online / offline), Contrôle de fonctionnement multimoteur à couple élevé (contrôle vectoriel sans capteur de deux écrans avec un variateur)
	Entrées analogiques	Entrées analogiques 0 à 10 V et –10 à 10 V (10 KΩ), 4 à 20 mA (100 Ω)
	Sorties analogiques	Sortie de tension analogique, sortie de courant analogique, sortie de train d'impulsions
	Temps d'accél. / de décél.	0,01 à 3 600,0 s (sélection ligne / courbe)
	Affichage	Voyant d'état d'exécution, de programme, d'alimentation, d'alarme, de fréquence, d'intensité, de tension, de pourcentage
		Console numérique : Disponible pour surveiller 23 éléments, courant de sortie, fréquence de sortie…
Fonctions de protection	Protection contre les surcharges du moteur	Relais électronique de surcharge thermique et entrée de thermistance PTC
	Surintensité instantanée	200 % du courant nominal pendant 3 secondes
	Surcharge	150 % pendant 1 minute
	Surtension	800 V pour les modèles 400 V et 400 V pour les modèles 200 V
	Perte momentanée d'alimentation	Décélération jusqu'à l'arrêt avec bus c.c. contrôlé, arrêt par inertie
	Surchauffe de l'ailette de refroidissement	Surveillance de la température et détection d'erreur
	Niveau de protection anti-calage	Prévention anticalage pendant l'accélération, la décélération et le fonctionnement à vitesse constante
	Erreur de masse	Détection sous tension
	Indication de charge d'alimentation	Activée lorsque la tension entre P et N est supérieure à 45 V
Conditions ambiantes	Degré de protection	IP20 / IP00
	Humidité ambiante	90 % HR max. (sans condensation)
	Température de stockage	–20 °C + 65 °C (température à court terme durant le transport)
	Température ambiante	–10 °C à 50 °C
	Installation	En intérieur (pas de gaz corrosifs, poussières, etc.)
	Hauteur de l'installation	1 000 m max.
	Vibrations	3G3RX-A□004 à A□220, 5,9 m/s^2 (0,6G), 10 à 55 Hz 3G3RX-A□300 à B□13 K, 2,94 m/s^2 (0,3 G), 10 à 55 Hz

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

Dimensions

Figure 1

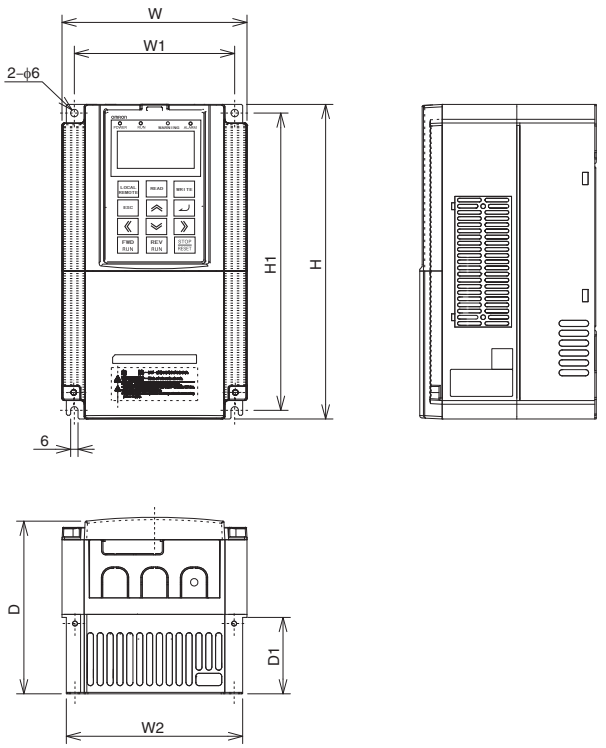


Figure 2

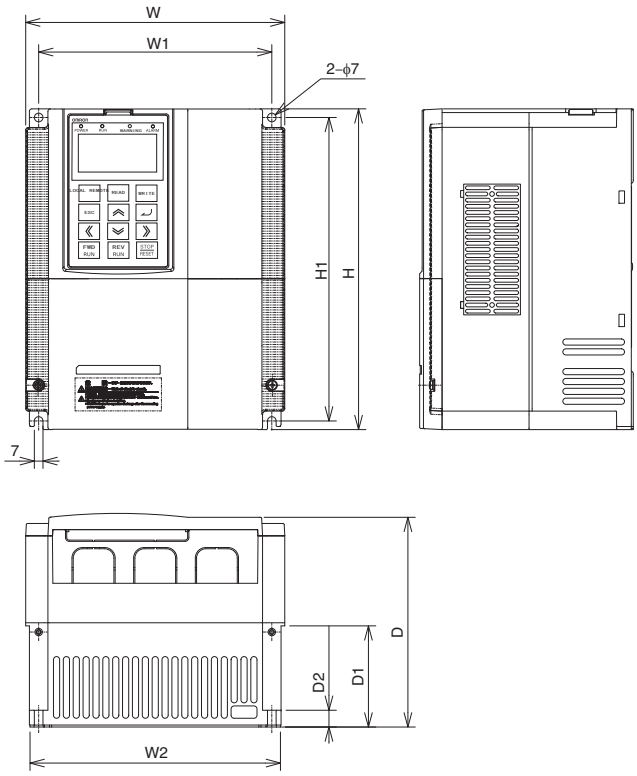


Figure 3

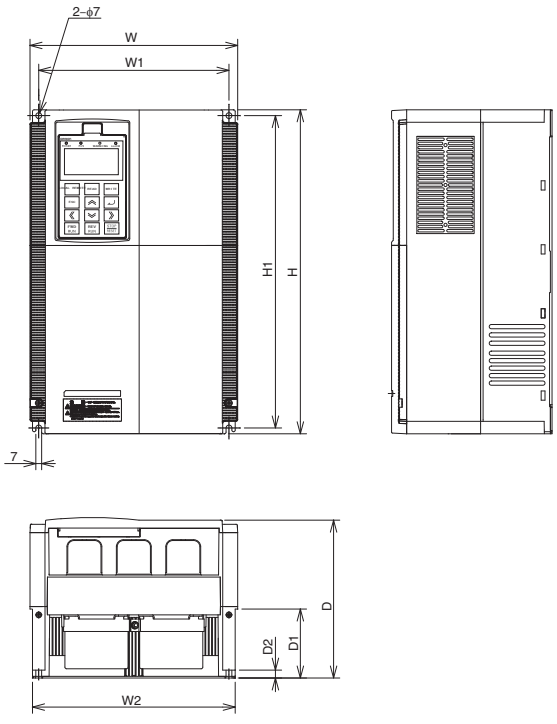
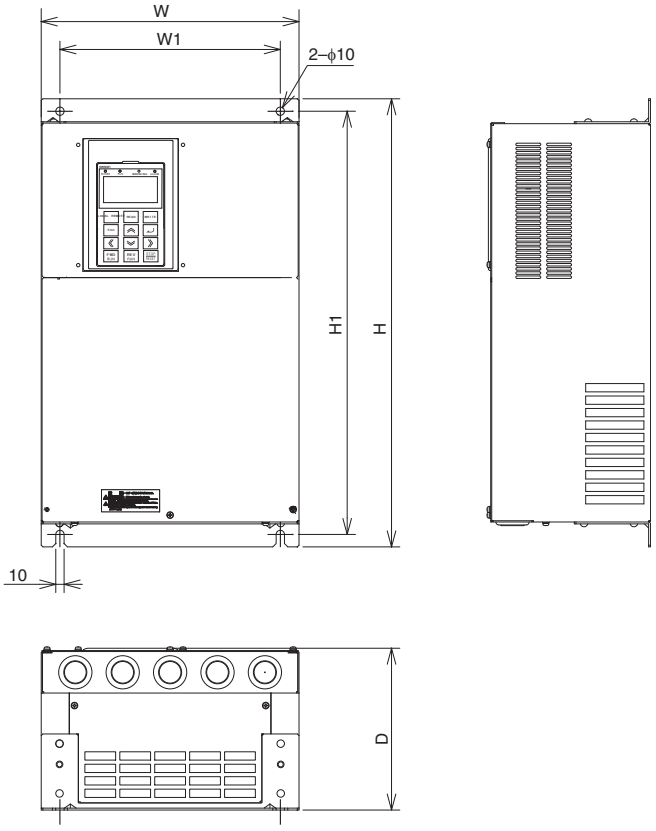
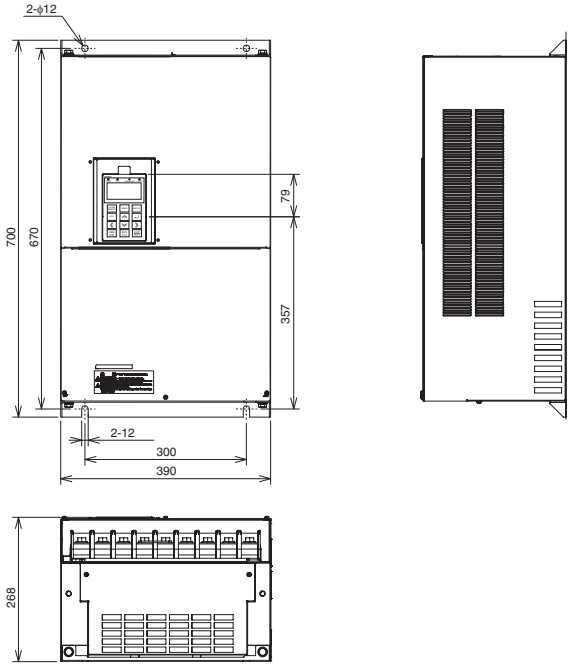


Figure 4



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

Figure 5

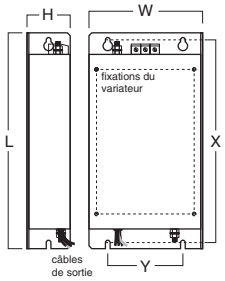


Classe de tension	Modèle de variateur 3G3RX□	Figure	Dimensions en mm								
			W	W1	W2	H	H1	D	D1	D2	Poids (kg)
Triphasé 200 V	A2004	1	150	130	143	255	241	140	62	–	3,5
	A2007										
	A2015										
	A2022										
	A2037										
	A2055	2	210	189	203	260	246	170	82	13,6	6
	A2075										
	A2110										
	A2150	3	250	229	244	390	376	190	83	9,5	14
	A2185										
	A2220										
	A2300	4	310	265	–	540	510	195	–	–	20
	A2370		390	300	–	550	520	250	–	–	30
	A2450										
	A2550		480	380	–	700	670	250	–	–	43
Triphasé 400 V	A4004	1	150	130	143	255	241	140	62	–	3,5
	A4007										
	A4015										
	A4022										
	A4040										
	A4055	2	210	189	203	260	246	170	82	13,6	6
	A4075										
	A4110										
	A4150	3	250	229	244	390	376	190	83	9,5	14
	A4185										
	A4220										
	A4300	4	310	265	–	540	510	195	–	–	22
	A4370		390	300	–	550	520	250	–	–	30
	A4450										
	A4550										
	B4750	5	390	300	–	700	670	268	–	–	60
	B4900										
	B411K		480	380	–	740	710	270	–	–	80
	B413K										

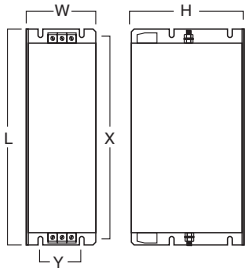
AUDIN - 8, avenue de la malle - 51370 Saint Brice Courcelles - Tel : 03.26.04.20.21 - Fax : 03.26.04.28.20 - Web : http: www.audin.fr - Email : info@audin.fr

Filtres Rasmi

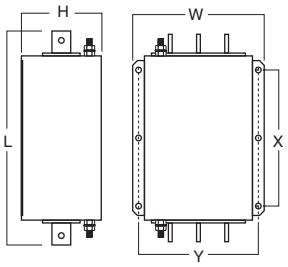
Dimensions encombrement



Dimensions filtre Book



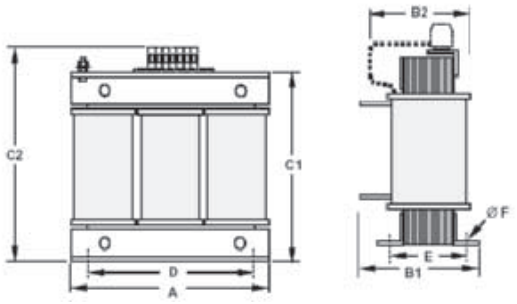
Dimensions filtre Block



Tension	Modèle de variateur	Modèle Rasmi	Dimensions						Type de filtre	Poids (kg)
			L	W	H	X	Y	M		
3 x 200 V	3G3RX-A2004	AX-FIR2018-RE	305	152	45	290	110	M5	Footprint	2,0
	3G3RX-A2007									
	3G3RX-A2015									
	3G3RX-A2022									
	3G3RX-A2037									
	3G3RX-A2055	AX-FIR2053-RE	320	212	56	296	189	M6		2,5
	3G3RX-A2075									
	3G3RX-A2110									
	3G3RX-A2150	AX-FIR2110-RE	455	110	240	414	80		Book	8,0
	3G3RX-A2185									
	3G3RX-A2220									
	3G3RX-A2300	AX-FIR2145-RE								8,6
	3G3RX-A2370	AX-FIR3250-RE	386	260	135	240	235	–	Block	13
	3G3RX-A2450									
	3G3RX-A2550	AX-FIR3320-RE								13,2
3 x 400 V	3G3RX-A4004	AX-FIR3010-RE	305	152	45	290	110	M5	Footprint	1,4
	3G3RX-A4007									
	3G3RX-A4015									
	3G3RX-A4022									
	3G3RX-A4040									
	3G3RX-A4055	AX-FIR3030-RE	312	212	50	296	189	M6		2,2
	3G3RX-A4075									
	3G3RX-A4110									
	3G3RX-A4150	AX-FIR3053-RE	451	252	60	435	229	M6		4,5
	3G3RX-A4185									
	3G3RX-A4220									
	3G3RX-A4300	AX-FIR3064-RE	598	310	70	578	265	M8		7,0
	3G3RX-A4370	AX-FIR3100-RE	486	110	240	414	80	–	Book	8,0
	3G3RX-A4450	AX-FIR3130-RE								8,6
	3G3RX-A4550									
	3G3RX-B4750	AX-FIR3250-RE	386	260	135	240	235	–	Block	13,0
	3G3RX-B4900									
	3G3RX-B411K	AX-FIR3320-RE								13,2
	3G3RX-B413K									

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

Bobine de réactance c.a. d'entrée



Tension	Référence	Dimensions								Poids (kg)
		A	B1	B2	C1	C2	D	E	F	
200 V	AX-RAI02800100-DE	120	–	80	–	120	80	62	5,5	2,35
	AX-RAI00880200-DE									
	AX-RAI00350335-DE	180		85		190	140	55	6	5,5
	AX-RAI00180670-DE									
	AX-RAI00091000-DE					205				6,5
	AX-RAI00071550-DE			105		205		85		11,7
	AX-RAI00042300-DE	240	130	–	210	–	200	75		16,0
400 V	AX-RAI07700050-DE	120	–	70	–	120	80	52	5,5	1,78
	AX-RAI03500100-DE			80				62		2,35
	AX-RAI01300170-DE									2,5
	AX-RAI00740335-DE	180		85		190	140	55	6	5,5
	AX-RAI00360500-DE					205				6,5
	AX-RAI00290780-DE			105				85		11,7
	AX-RAI00191150-DE	240		110		275	200	75		16,0
	AX-RAI00111850-DE	En attente								
	AX.RAI00072700-DE									

Bobine de réactance c.c.

Figure 1

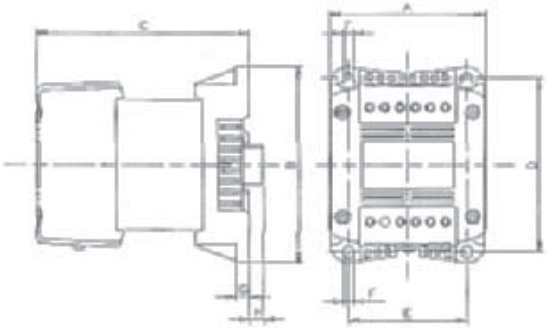
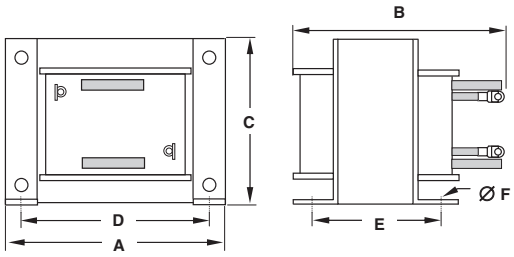


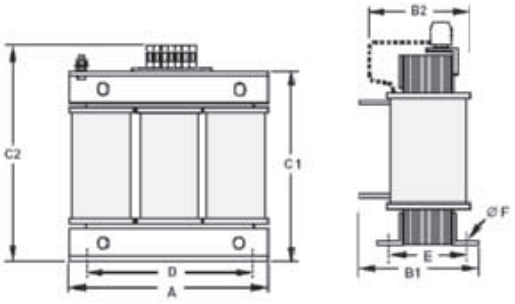
Figure 2



200 V											400 V									
Référence AX-RC	Fig.	Dimensions								kg	Référence AX-RC	Fig.	Dimensions								kg
		A	B	C	D	E	F	G	H				A	B	C	D	E	F	G	H	
21400016-DE	1	84	113	96	101	66	5	7,5	2	1,22	43000020-DE	1	84	113	96	101	66	5	7,5	2	1,22
10700032-DE											27000030-DE				105						1,60
06750061-DE				105						1,60	14000047-DE										
03510093-DE											10100069-DE				116						1,95
02510138-DE				116						1,95	06400116-DE		108	135	133	120	82	6,5	9,5	9,5	3,70
01600223-DE		108	135	124	120	82	6,5	9,5	9,5	3,20	04410167-DE		120	152	136	135	94	7	9,5	–	5,20
01110309-DE		120	152	136	135	94	7		–	5,20	03350219-DE				146						6,00
00840437-DE				146						6,00	02330307-DE		150	177	160	160	115	7	2		11,4
00590614-DE		150	177	160	160	115		2		11,4	01750430-DE				182,6						14,3
00440859-DE				182,6						14,3	01200644-DE	2	195	161	162,5	185	88	10	–	–	17,0
00301275-DE	2	195	161	162,5	185	88	10	–	–	17,0	00920797-DE			196			123				25,5
00231662-DE			196			123				25,5	00741042-DE		240	188	200	228	109	12			34,0
00192015-DE		240	188	200	228	109	12	–	–	34,0	00611236-DE			198			119				38,0
00162500-DE			198			119				38,0	00501529-DE			228			149				42,0
00133057-DE			228			149				42,0	00372094-DE	En attente									
											00312446-DE										
											00252981-DE										
											00213613-DE										

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

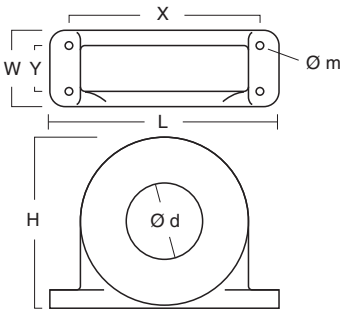
Bobine de réactance c.a. de sortie



Référence	Dimensions								Poids kg
	A	B1	B2	C1	C2	D	E	F	
AX-RAO11500026-DE	120	–	70	–	120	80	52	5,5	1,78
AX-RAO07600042-DE	120	–	70	–	120	80	52	5,5	1,78
AX-RAO04100075-DE	120	–	80	–	120	80	62	5,5	2,35
AX-RAO03000105-DE	120	–	80	–	120	80	62	5,5	2,35
AX-RAO01830160-DE	180	–	85	–	190	140	55	6	5,5
AX-RAO01150220-DE	180	–	85	–	190	140	55	6	5,5
AX-RAO00950320-DE	180	–	85	–	205	140	55	6	6,5
AX-RAO00630430-DE	180	–	95	–	205	140	65	6	9,1
AX-RAO00490640-DE	180	–	95	–	205	140	65	6	9,1
AX-RAO00390800-DE	240	–	110	–	275	200	75	6	16,0
AX-RAO00330950-DE	240	–	110	–	275	200	75	6	16,0
AX-RAO00251210-DE	240	–	110	–	275	200	75	6	16,0
AX-RAO00191450-DE	240	–	120	–	275	200	85	6	18,6
AX-RAO00161820-DE	240	–	150	–	275	200	110	6	27,0
AX-RAO00132200-DE	240	165	–	210	–	200	110	6	27,0
AX-RAO16300038-DE	120	–	70	–	120	80	52	5,5	1,78
AX-RAO11800053-DE	120	–	80	–	120	80	52	5,5	2,35
AX-RAO07300080-DE	120	–	80	–	120	80	62	5,5	2,35
AX-RAO04600110-DE	180	–	85	–	190	140	55	6	5,5
AX-RAO03600160-DE	180	–	85	–	205	140	55	6	6,5
AX-RAO02500220-DE	180	–	95	–	205	140	55	6	9,1
AX-RAO02000320-DE	180	–	105	–	205	140	85	6	11,7
AX-RAO01650400-DE	240	–	110	–	275	200	75	6	16,0
AX-RAO01300480-DE	240	–	120	–	275	200	85	6	18,6
AX-RAO01030580-DE	240	–	120	–	275	200	85	6	18,6
AX-RAO00800750-DE	240	–	120	–	275	200	110	6	27,0
AX-RAO00680900-DE	240	–	150	–	275	200	110	6	27,0
AX-RAO00531100-DE	240	–	150	–	275	200	110	6	27,0
AX-RAO00401490-DE	300	–	165	–	320	200	125	6	44,0
AX-RAO00331760-DE	300	–	165	–	320	200	125	6	44,0
AX-RAO00262170-DE	360	230	–	300	–	300	145	8	70,0
AX-RAO00212600-DE	360	230	–	300	–	300	145	8	70,0

Inductances de protection

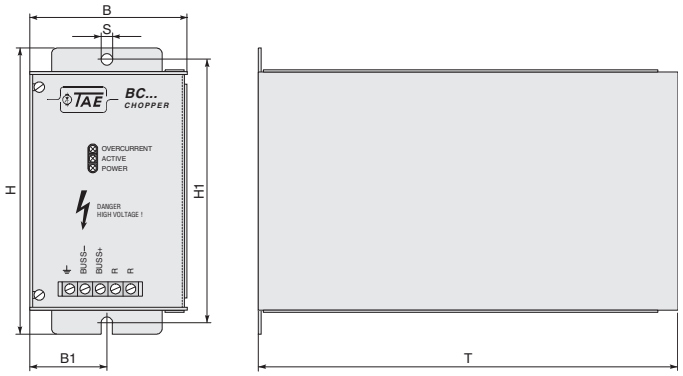
Référence	D Diamètre	Moteur kW	Dimensions						Poids kg
			L	W	H	X	Y	m	
AX-FER2102-RE	21	< 2,2	85	22	46	70	–	5	0,1
AX-FER2515-RE	25	< 15	105	25	62	90	–	5	0,2
AX-FER5045-RE	50	< 45	150	50	110	125	30	5	0,7
AX-FER6055-RE	60	> 45	200	65	170	180	45	6	1,7



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

Dimensions de l'unité de freinage

Référence	Dimensions					
	B	B1	H	H1	T	S
AX-BCR4015045-TE	82,5	40,5	150	138	220	6
AX-BCR4017068-TE						
AX-BCR2035090-TE	130	64,5	205	193	208	6
AX-BCR2070130-TE						
AX-BCR4035090-TE						
AX-BCR4070130-TE						
AX-BCR4090240-TE	131	64,5	298	280	300	9



Dimension des résistances

AX-REM00K1xxx

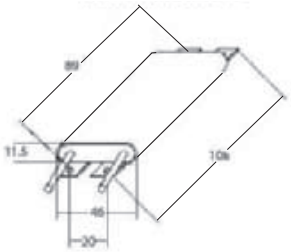


Fig. 1

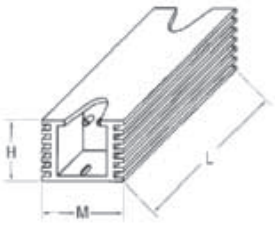


Fig. 2

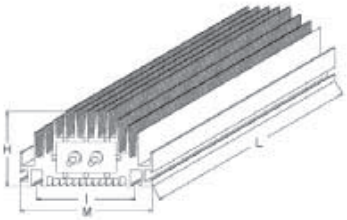


Fig. 3

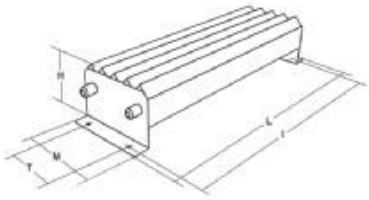


Fig. 4

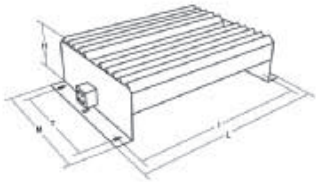
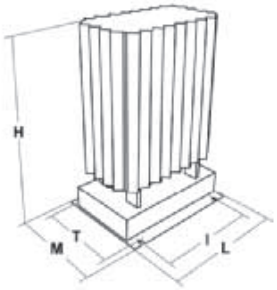


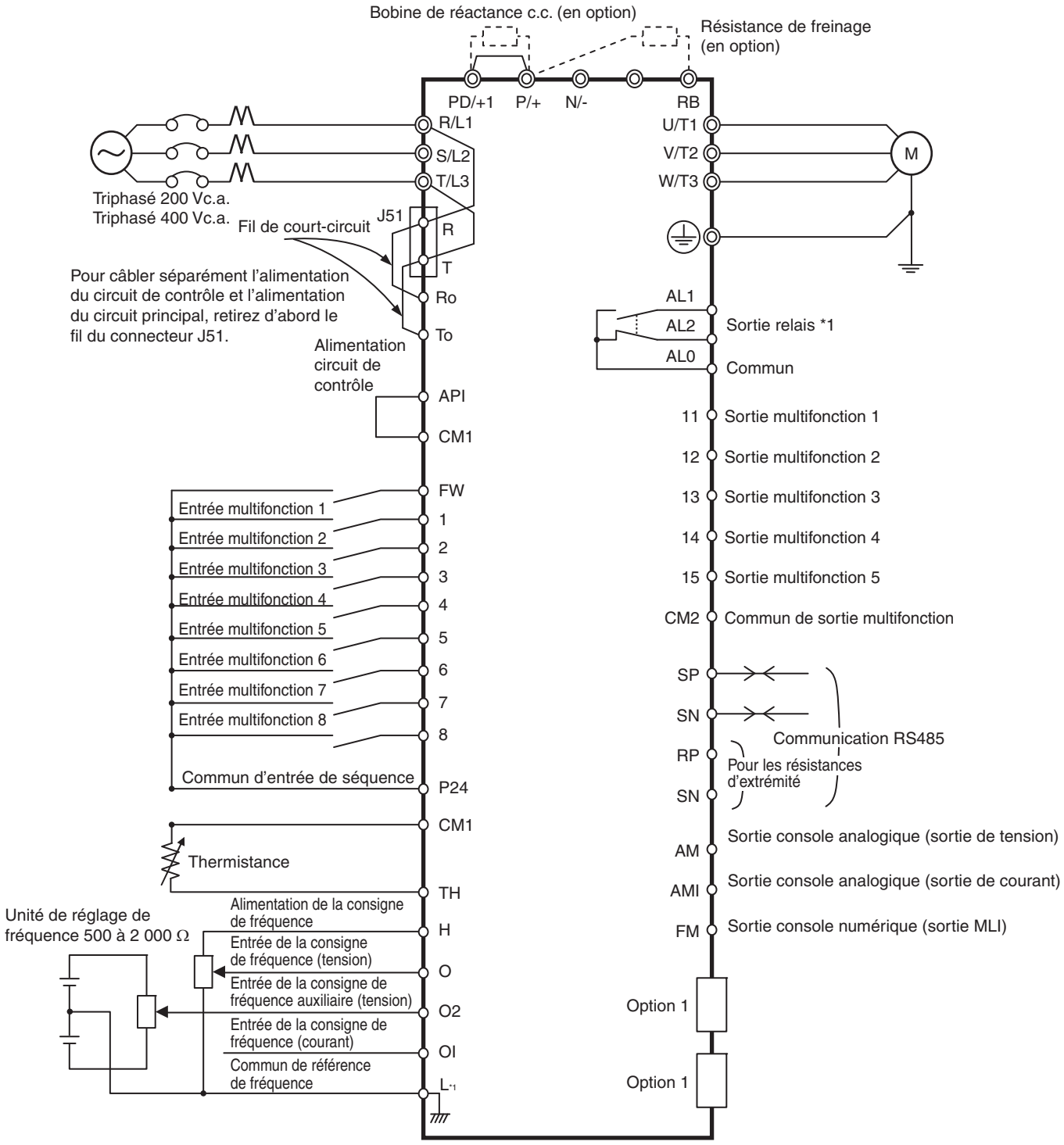
Fig. 5



Type	Fig.	Dimensions					Poids
		L	H	M	I	T	kg
AX-REM00K2070-IE	1	105	27	36	94	–	0,2
AX-REM00K2120-IE							
AX-REM00K2200-IE							
AX-REM00K4075-IE		200	27	36	189	–	0,425
AX-REM00K4035-IE							
AX-REM00K4030-IE							
AX-REM00K5120-IE		260	27	36	249	–	0,58
AX-REM00K6100-IE		320	27	36	309	–	0,73
AX-REM00K6035-IE							
AX-REM00K9070-IE	2	200	62	100	74	–	1,41
AX-REM00K9020-IE							
AX-REM00K9017-IE							
AX-REM01K9070-IE	3	365	73	105	350	70	4
AX-REM01K9017-IE							
AX-REM02K1070-IE	4	310	100	240	295	210	7
AX-REM02K1017-IE							
AX-REM03K5035-IE		365	100	240	350	210	8
AX-REM03K5010-IE							
AX-REM19K0006-IE	5	206	350	140	190	50	8,1
AX-REM19K0008-IE							
AX-REM19K0020-IE							
AX-REM19K0030-IE							
AX-REM38K0012-IE		306	350	140	290	50	14,5

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

Connexions standard



*1 L est la référence commune pour une entrée analogique, mais également pour une sortie analogique.

Spécifications borniers

Borne	Nom	Fonction (niveau du signal)
R/L1, S/L2, T/L3	Entrée d'alimentation circuit principal	Utilisée pour connecter la ligne d'alimentation au driver.
U/T1, V/T2, W/T3	Sortie variateur	Utilisée pour connecter le moteur.
PD/+1, P/+	Borne de la bobine de réactance c.c. externe	Normalement connectées par le cavalier de court-circuit. Enlevez le cavalier de court-circuit entre +1 et P/+2 si une bobine de réactance c.c. est connectée.
P/+, RB	Bornes de raccordement de la résistance de freinage	Connexion de résistance de freinage (en option, si un couple de freinage est requis)
P/+, N/–	Borne de raccordement de l'unité Unité de freinage régénératif	Connexion des unités de freinage régénératif en option.
⏚	Mise à la terre	Pour la mise à la terre (la mise à la terre doit être conforme la législation locale)

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

Circuit de contrôle

Type	N°	Nom du signal	Fonction	Niveau du signal
Entrée de la consigne de fréquence	H	Alimentation de la consigne de fréquence	10 Vc.c. 20 mA maxi	
	O	Entrée de tension de la consigne de fréquence	0 à 12 Vc.c. (10 kΩ)	
	O2	Consigne de fréquence auxiliaire de la tension	0 à +/–12 Vc.c. (10 kΩ)	
	OI	Entrée de courant de la consigne de fréquence	4 à 20 mA (100 Ω)	
	L	Commun de référence de fréquence	Borne commune pour bornes de surveillance analogique (AM, AMI)	
Sortie moniteur	AM	Sortie tension analogique multifonction	Réglage par défaut : Fréquence de sortie	2 mA maxi
	AMI	Sortie courant analogique multifonction	Réglage par défaut : Fréquence de sortie	4 à 20 mA (imp. max. 250 Ω)
	FM	Sortie moniteur PWM	Réglage par défaut : Fréquence de sortie	0 à 10 Vc.c. 3,6 kHz max.
Alimentation électrique	P24	24 Vc.c. interne	Alimentation pour signal d'entrée contact	100 mA max
	CM1	Commun des entrées	Borne commune pour P24, TH et borne de surveillance FM	
Selection de la fonction	FW	Borne de commande de rotation avant	Le moteur tourne en marche avant quand FW est activé	27 Vc.c. maxi Impédance d'entrée 4,7 kΩ Courant maxi 5,6 mA Activé : 18 Vc.c. ou plus
	1	Entrée multifonction	Réglage par défaut : Arrière (RV)	
	2		Réglage par défaut : Déclenchement externe (EXT)	
	3		Réglage par défaut : Réinitialisation (RS)	
	4		Réglage par défaut : Référence de vitesse à étapes multiples 1 (CF1)	
	5		Réglage par défaut : Référence de vitesse à étapes multiples 2 (CF2)	
	6		Réglage par défaut : Pas à pas (JG)	
	7		Réglage par défaut : Second contrôle (SET)	
	8		Réglage par défaut : Pas d'affectation (NO)	
	API	Commun d'entrée multifonction	Logique NPN : Court-circuit P24 et PLC Logique PNP : Court-circuit PLC et CM1 Avec une alimentation externe, enlevez le cavalier de court-circuit	
État / Facteur	11	Sortie multifonction	Réglage par défaut : Pendant fonctionnement (RUN)	27 Vc.c. maxi 50 mA maxi
	12		Réglage par défaut : Signal 0 Hz (ZS)	
	13		Réglage par défaut : Avertissement de surcharge (OL)	
	14		Réglage par défaut : Surcouplage (OTQ)	
	15		Réglage par défaut : Vitesse constante atteinte (FA1)	
	CM2	Commun de sortie multifonction	Borne commune pour bornes de sortie multifonction 11 à 15	
Sortie câbles	AL1	Sortie relais (normalement fermée)	Réglage par défaut : Sortie d'alarme (AL) En fonctionnement normal MA-MC ouvert MB-MC fermé	Charge R AL1-AL0 250 Vc.a. 2 A AL2-AL0 250 Vc.a. 1 A Charge I 250 Vc.a. 0,2 A
	AL2	Sortie relais (normalement ouverte)		
	AL0	Commun sortie relais		
Capteur	TH	Borne d'entrée de thermistance externe	Fonctions des bornes SC semblables à la borne commune 100 mW minimum Impédance avec erreur de température : 3 kΩ	0 à 8 Vc.c.
Comm.	SP	Bornes Modbus RS485	–	Entrée de différentiel
	SN			
	RP	Bornes de résistance d'extrémité RS485	–	–
	SN			

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

Perte de chaleur du variateur

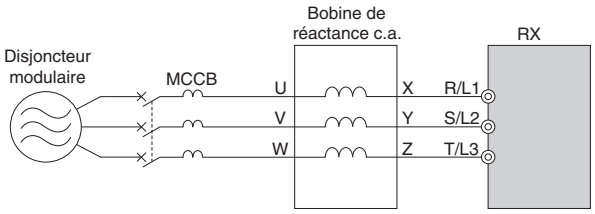
200 V triphasé

Modèle 3G3RX-		A2004	A2007	A2015	A2022	A2037	A2055	A2075	A2110	A2150	A2185	A2220	A2300	A2370	A2450	A2550
Capacité du variateur kVA	200 V	1,0	1,7	2,5	3,6	5,7	8,3	11,0	15,9	22,1	26,3	32,9	41,9	50,2	63,0	76,2
	240 V	1,2	2,0	3,1	4,3	6,8	9,9	13,3	19,1	26,6	31,5	39,4	50,2	60,2	75,6	91,4
Courant nominal (A)		3,0	5,0	7,5	10,5	16,5	24	32	46	64	76	95	121	145	182	220
Perte de chaleur W	Pertes avec une charge à 70 %	64	76	102	127	179	242	312	435	575	698	820	1 100	1 345	1 625	1 975
	Pertes avec une charge à 100 %	70	88	125	160	235	325	425	600	800	975	1 150	1 550	1 900	2 300	2 800
Efficacité en sortie nominale		85,1	89,5	92,3	93,2	94,0	64,4	94,6	94,8	94,9	95,0	95,0	95,0	95,1	95,1	95,1
Mode de refroidissement		Refroidissement forcé par circulation d'air														

400 V triphasé

Modèle 3G3RX-		A4004	A4007	A4015	A4022	A4040	A4055	A4075	A4110	A4150	A4185	A4220	A4300	A4370	A4450	A4550	B4750	B4900	B411K	B413K
Capacité du variateur kVA	400 V	1,0	1,7	2,5	3,6	6,2	9,7	13,1	17,3	22,1	26,3	33,2	40,1	51,9	63,0	77,6	103,2	121,9	150,3	180,1
	480 V	1,2	2,0	3,1	4,3	7,4	11,6	15,8	20,7	26,6	31,5	39,9	48,2	62,3	75,6	93,1	123,8	146,3	180,4	216,1
Courant nominal (A)		1,5	2,5	3,8	5,3	9,0	14	19	25	32	38	48	58	75	91	112	149	176	217	260
Perte de chaleur W	Pertes avec une charge à 70 %	64	76	102	127	179	242	312	435	575	698	820	1 100	1 345	1 625	1 975	2 675	3 375	3 900	4 670
	Pertes avec une charge à 100 %	70	88	125	160	235	325	425	600	800	975	1 150	1 550	1 900	2 300	2 800	3 800	4 800	5 550	6 650
Efficacité en sortie nominale		85,1	89,5	92,3	93,2	94,0	64,4	94,6	94,8	94,9	95,0	95,0	95,0	95,1	95,1	95,1	95,2	95,2	95,2	95,2
Mode de refroidissement		Refroidissement forcé par circulation d'air																		

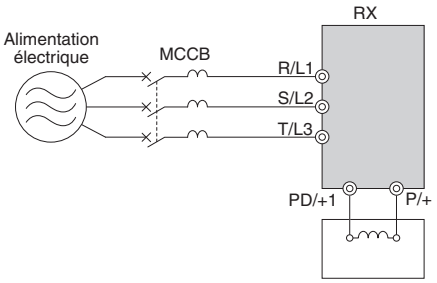
Bobine de réactance c.a. d'entrée



Modèles 200 V triphasés				Modèles 400 V			
Puissance moteur maxi applicable kW	Référence	Courant A	Inductance mH	Puissance moteur max. applicable kW	Référence	Courant A	Inductance mH
0,4 à 1,5	AX-RAI02800100-DE	10,0	2,8	0,4 à 1,5	AX-RAI07700050-DE	5,0	7,7
2,2 à 3,7	AX-RAI00880200-DE	20,0	0,88	2,2 à 3,7	AX-RAI03500100-DE	10,0	3,5
5,5 à 7,5	AX-RAI00350335-DE	33,5	0,35	5,5 à 7,5	AX-RAI01300170-DE	17,0	1,3
11,0 à 15,0	AX-RAI00180670-DE	67,0	0,18	11,0 à 15,0	AX-RAI00740335-DE	33,5	0,74
18,5 à 22,0	AX-RAI00091000-DE	100,0	0,09	18,5 à 22,0	AX-RAI00360500-DE	50,0	0,36
30,0 à 37,0	AX-RAI00071550-DE	155,0	0,07	30,0 à 37,0	AX-RAI00290780-DE	78,0	0,29
45,0 à 55,0	AX-RAI00042300-DE	230,0	0,04	45,0 à 55,0	AX-RAI00191150-DE	115,0	0,19
				75,0 à 90,0	AX-RAI00111850-DE	185,0	0,11
				110,0 à 132,0	AX.RAI00072700-DE	270,0	0,07

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

Bobine de réactance c.c.



Bobine de réactance c.c.

Modèles 200 V				Modèles 400 V			
Puissance moteur maxi applicable kW	Référence	Courant A	Inductance mH	Puissance moteur max. applicable kW	Référence	Courant A	Inductance mH
0,4	AX-RC10700032-DE	3,2	10,70	0,4	AX-RC43000020-DE	2,0	43,00
0,7	AX-RC06750061-DE	6,1	6,75	0,7	AX-RC27000030-DE	3,0	27,00
1,5	AX-RC03510093-DE	9,3	3,51	1,5	AX-RC14000047-DE	4,7	14,00
2,2	AX-RC02510138-DE	13,8	2,51	2,2	AX-RC10100069-DE	6,9	10,10
3,7	AX-RC01600223-DE	22,3	1,60	4,0	AX-RC06400116-DE	11,6	6,40
5,5	AX-RC01110309-DE	30,9	1,11	5,5	AX-RC04410167-DE	16,7	4,41
7,5	AX-RC00840437-DE	43,7	0,84	7,5	AX-RC03350219-DE	21,9	3,35
11,0	AX-RC00590614-DE	61,4	0,59	11,0	AX-RC02330307-DE	30,7	2,33
15,0	AX-RC00440859-DE	85,9	0,44	15,0	AX-RC01750430-DE	43,0	1,75
18,5 à 22	AX-RC00301275-DE	127,5	0,30	18,5 à 22	AX-RC01200644-DE	64,4	1,20
30	AX-RC00231662-DE	166,2	0,23	30	AX-RC00920797-DE	79,7	0,92
37	AX-RC00192015-DE	201,5	0,19	37	AX-RC00741042-DE	104,2	0,74
45	AX-RC00162500-DE	250,0	0,16	45	AX-RC00611236-DE	123,6	0,61
55	AX-RC00133057-DE	305,7	0,13	55	AX-RC00501529-DE	152,9	0,50
				75	AX-RC00372094-DE	209,4	0,37
				90	AX-RC00312446-DE	244,6	0,31
				110	AX-RC00252981-DE	298,1	0,25
				132	AX-RC00213613-DE	361,3	0,21

Bobine de réactance c.a. de sortie

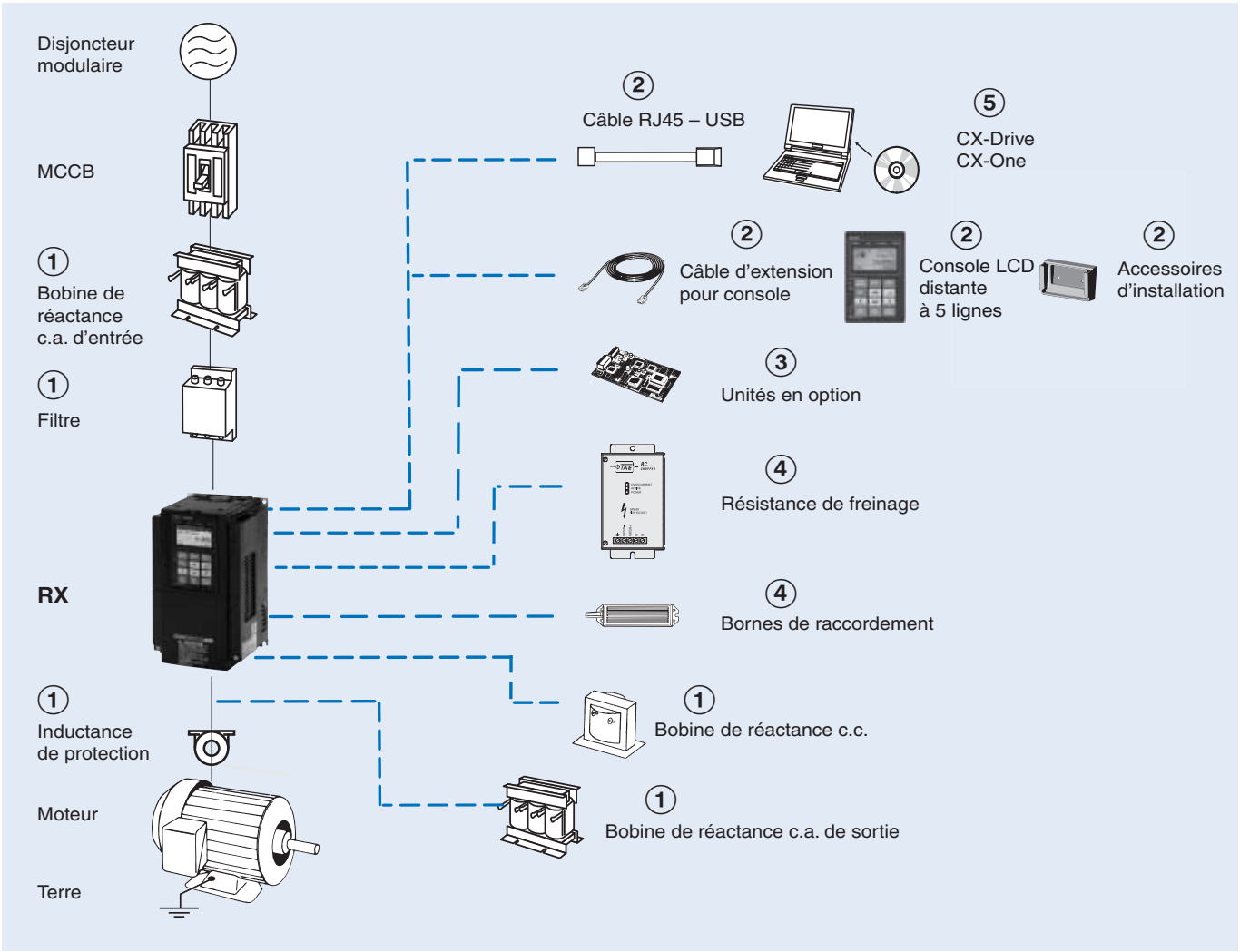
Modèles 200 V				Modèles 400 V			
Puissance moteur maxi applicable kW	Référence	Courant A	Inductance mH	Puissance moteur max. applicable kW	Référence	Courant A	Inductance mH
0,4	AX-RAO11500026-DE	2,6	11,50	0,4 à 1,5	AX-RAO16300038-DE	3,8	16,30
0,75	AX-RAO07600042-DE	4,2	7,60				
1,5	AX-RAO04100075-DE	7,5	4,10				
2,2	AX-RAO03000105-DE	10,5	3,00	2,2	AX-RAO11800053-DE	5,3	11,80
3,7	AX-RAO01830160-DE	16,0	1,83	4,0	AX-RAO07300080-DE	8,0	7,30
5,5	AX-RAO01150220-DE	22,0	1,15	5,5	AX-RAO04600110-DE	11,0	4,60
7,5	AX-RAO00950320-DE	32,0	0,95	7,5	AX-RAO03600160-DE	16,0	3,60
11	AX-RAO00630430-DE	43,0	0,63	11	AX-RAO02500220-DE	22,0	2,50
15	AX-RAO00490640-DE	64,0	0,49	15	AX-RAO02000320-DE	32,0	2,00
18,5	AX-RAO00390800-DE	80,0	0,39	18,5	AX-RAO01650400-DE	40,0	1,65
22	AX-RAO00330950-DE	95,0	0,33	22	AX-RAO01300480-DE	48,0	1,30
30	AX-RAO00251210-DE	121,0	0,25	30	AX-RAO01030580-DE	58,0	1,03
37	AX-RAO00191450-DE	145,0	0,19	37	AX-RAO00800750-DE	75,0	0,80
45	AX-RAO00161820-DE	182,0	0,16	45	AX-RAO00680900-DE	90,0	0,68
55	AX-RAO00132200-DE	220,0	0,13	55	AX-RAO00531100-DE	110,0	0,53
				75	AX-RAO00401490-DE	149,0	0,40
				90	AX-RAO00331760-DE	176,0	0,33
				110	AX-RAO00262170-DE	217,0	0,26
				132	AX-RAO00212600-DE	260,0	0,21

Unité de freinage

Tension	Référence	Caractéristiques				
		Permanent		Pic (5 s max.)		Résistance connectable minimale (Ohms)
		Courant (A)	Puissance du frein (kVA)	Courant (A)	Puissance du frein (kVA)	
200 V	AX-BCR2035090-TE	35	13	90	32	4
	AX-BCR2070130-TE	70	25	130	47	2,8
400 V	AX-BCR4015045-TE	15	11	45	33	16
	AX-BCR4017068-TE	17	13	68	51	11
	AX-BCR4035090-TE	35	26	90	67	8,5
	AX-BCR4070130-TE	70	52	130	97	5,5
	AX-BCR4090240-TE	90	67	240	180	3,2

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

Références de commande



3G3RX

Caractéristiques					Modèle	Caractéristiques					Modèle
	Couple constant		Couple variable				Couple constant		Couple variable		
Classe de tension	Puissance moteur max. kW	Courant nominal A	Puissance moteur max. kW	Courant nominal A	Standard	Classe de tension	Puissance moteur max. kW	Courant nominal A	Puissance moteur max. kW	Courant nominal A	Standard
Triphasé 200 V	0,4	3,0	0,75	3,7	3G3RX-A2004-EF1	Triphasé 400 V	0,4	1,5	0,75	1,9	3G3RX-A4004-EF1
	0,75	5,0	1,5	6,3	3G3RX-A2007-EF1		0,75	2,5	1,5	3,1	3G3RX-A4007-EF1
	1,5	7,5	2,2	9,4	3G3RX-A2015-EF1		1,5	3,8	2,2	4,8	3G3RX-A4015-EF1
	2,2	10,5	4,0	12	3G3RX-A2022-EF1		2,2	5,3	4,0	6,7	3G3RX-A4022-EF1
	4,0	16,5	5,5	19,6	3G3RX-A2037-EF1		4,0	9,0	5,5	11,1	3G3RX-A4040-EF1
	5,5	24	7,5	30	3G3RX-A2055-EF1		5,5	14	7,5	16	3G3RX-A4055-EF1
	7,5	32	11	44	3G3RX-A2075-EF1		7,5	19	11	22	3G3RX-A4075-EF1
	11	46	15	58	3G3RX-A2110-EF1		11	25	15	29	3G3RX-A4110-EF1
	15	64	18,5	73	3G3RX-A2150-EF1		15	32	18,5	37	3G3RX-A4150-EF1
	18,5	76	22	85	3G3RX-A2185-EF1		18,5	38	22	43	3G3RX-A4185-EF1
	22	95	30	113	3G3RX-A2220-EF1		22	48	30	57	3G3RX-A4220-EF1
	30	121	37	140	3G3RX-A2300-EF1		30	58	37	70	3G3RX-A4300-EF1
	37	145	45	169	3G3RX-A2370-EF1		37	75	45	85	3G3RX-A4370-EF1
	45	182	55	210	3G3RX-A2450-EF1		45	91	55	105	3G3RX-A4450-EF1
	55	220	75	270	3G3RX-A2550-EF1		55	112	75	135	3G3RX-A4550-EF1
	–						75	149	90	160	3G3RX-B4750-EF1
							90	176	110	195	3G3RX-B4900-EF1
							110	217	132	230	3G3RX-B411K-EF1
							132	260	160	290	3G3RX-B413K-EF1

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

① Filtres de ligne

Filtre de ligne Rasmi									
200V					400 V				
Modèle 3G3RX-□	Référence	Courant nominal (A)	Courant de fuite Nom. / Max.	kg	Modèle 3G3RX-□	Référence	Courant nominal (A)	Courant de fuite Nom. / Max.	kg
A2004 / A2007 / A2015 / A2022 / A2037	AX-FIR2018-RE	18	0,7 / 40 mA	2,0	A4004 / A4007 / A4015 / A4022 / A4040	AX-FIR3010-RE	10	0,3 / 40 mA	1,9
A2055 / A2075 / A2110	AX-FIR2053-RE	53	0,7 / 40 mA	2,5	A4055 / A4075 / A4110	AX-FIR3030-RE	30	0,3 / 40 mA	2,2
A2150 / A2185 / A2220	AX-FIR2110-RE	110	1,2 / 70 mA	8,0	A4150 / A4185 / A4220	AX-FIR3053-RE	53	0,8 / 70 mA	4,5
A2300	AX-FIR2145-RE	145	1,2 / 70 mA	8,6	A4300	AX-FIR3064-RE	64	3 / 160 mA	7,0
A2370 / A2450	AX-FIR3250-RE	250	6 / 300 mA	13,0	A4370	AX-FIR3100-RE	100	2 / 130 mA	8,0
A2550	AX-FIR3320-RE	320	6 / 300 mA	13,2	A4450 / A4550	AX-FIR3130-RE	130	2 / 130 mA	8,6
–					A4750 / A4900	AX-FIR3250-RE	250	10 / 500 mA	13,0
					A411K / A413K	AX-FIR3320-RE	320	10 / 500 mA	13,2

① Bobines de réactance c.a. d'entrée

Tension			
200 Vc.a. triphasé		400 Vc.a. triphasé	
Modèle de variateur 3G3RX-□	Référence de bobine de réactance c.a.	Modèle de variateur 3G3RX-□	Référence de bobine de réactance c.a.
A2004 / A2007 / A2015	AX-RAI02800100-DE	A4004 / A4007 / A4015	AX-RAI07700050-DE
A2022 / A2037	AX-RAI00880200-DE	A4022 / A4040	AX-RAI03500100-DE
A2055 / A2075	AX-RAI00350335-DE	A4055 / A4075	AX-RAI01300170-DE
A2110 / A2150	AX-RAI00180670-DE	A4110 / A4150	AX-RAI00740335-DE
A2185 / A2220	AX-RAI00091000-DE	A4185 / A4220	AX-RAI00360500-DE
A2300 / A2370	AX-RAI00071550-DE	A4300 / A4370	AX-RAI00290780-DE
A2450 / A2550	AX-RAI00042300-DE	A4450 / A4550	AX-RAI00191150-DE
		A4750 / A4900	AX-RAI00111850-DE
		A411K / A413K	AX.RAI00072700-DE

① Bobines de réactance c.c.

Tension			
200 Vc.a. triphasé		400 Vc.a. triphasé	
Modèle de variateur 3G3RX-□	Référence de bobine de réactance c.a.	Modèle de variateur 3G3RX-□	Référence de bobine de réactance c.a.
A2004	AX-RC10700032-DE	A4004	AX-RC43000020-DE
A2007	AX-RC06750061-DE	A4007	AX-RC27000030-DE
A2015	AX-RC03510093-DE	A4015	AX-RC14000047-DE
A2022	AX-RC02510138-DE	A4022	AX-RC10100069-DE
A2037	AX-RC01600223-DE	A4040	AX-RC06400116-DE
A2055	AX-RC01110309-DE	A4055	AX-RC04410167-DE
A2075	AX-RC00840437-DE	A4075	AX-RC03350219-DE
A2110	AX-RC00590614-DE	A4110	AX-RC02330307-DE
A2150	AX-RC00440859-DE	A4150	AX-RC01750430-DE
A2185 / A2220	AX-RC00301275-DE	A4185 / A4220	AX-RC01200644-DE
A2300	AX-RC00231662-DE	A4300	AX-RC00920797-DE
A2370	AX-RC00192015-DE	A4370	AX-RC00741042-DE
A2450	AX-RC00162500-DE	A4450	AX-RC00611236-DE
A2550	AX-RC00133057-DE	A4550	AX-RC00501529-DE
		A4750	AX-RC00372094-DE
		A4900	AX-RC00312446-DE
		A411K	AX-RC00252981-DE
		A413K	AX-RC00213613-DE

① Inductances de protection

Modèle	Diamètre	Description
AX-FER2102-RE	21	Pour moteurs de 2,2 kW max.
AX-FER2515-RE	25	Pour moteurs de 15 kW max.
AX-FER5045-RE	50	Pour moteurs de 45 kW max.
AX-FER6055-RE	60	Pour moteurs de 55 kW minimum

① Bobine de réactance c.a. de sortie

Tension			
200V		400 V	
Modèle 3G3RX-□	Référence	Modèle 3G3RX-□	Référence
A2004	AX-RAO11500026-DE	A4004 / A4007 / A4015	AX-RAO16300038-DE
A2007	AX-RAO07600042-DE		
A2015	AX-RAO04100075-DE		
A2022	AX-RAO03000105-DE	A4022	AX-RAO11800053-DE
A2037	AX-RAO01830160-DE	A4040	AX-RAO07300080-DE
A2055	AX-RAO01150220-DE	A4055	AX-RAO04600110-DE

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

Tension			
200V		400 V	
A2075	AX-RAO00950320-DE	A4075	AX-RAO03600160-DE
A2110	AX-RAO00630430-DE	A4110	AX-RAO02500220-DE
A2150	AX-RAO00490640-DE	A4150	AX-RAO02000320-DE
A2185	AX-RAO00390800-DE	A4185	AX-RAO01650400-DE
A2220	AX-RAO00330950-DE	A4220	AX-RAO01300480-DE
A2300	AX-RAO00251210-DE	A4300	AX-RAO01030580-DE
A2370	AX-RAO00191450-DE	A4370	AX-RAO00800750-DE
A2450	AX-RAO00161820-DE	A4450	AX-RAO00680900-DE
A2550	AX-RAO00132200-DE	A4550	AX-RAO00531100-DE
		A4750	AX-RAO00401490-DE
		A4900	AX-RAO00331760-DE
		A411K	AX-RAO00262170-DE
		A413K	AX-RAO00212600-DE

② Accessoires

Types	Modèle	Description	Fonctions
Console numérique	AX-OP05-E	Console LCD distante	Console LCD distante à 5 lignes avec fonction copie, longueur de câble de 3 m max.*1
	3G3AX-CAJOP300-EE	Câble de console déportée	Câble de 3 mètres pour le raccordement de la console déportée
	3G3AX-OP01	Console LED distante	Console LED distante, longueur de câble max. 3 m
	4X-KITMINI	Kit de montage pour console LED	Kit de montage pour console LED sur le panneau
	3G3AX-OP05-H-E	Support de l'opérateur	Support pour placer le AX-OP05-E à l'intérieur de l'armoire
	3G3AX-OP05-B-E	Capot borgne	Capot borgne à utiliser en combinaison avec des cartes d'options de communication
Accessoires	Câble de conversion USB	Convertisseur / câble USB	Câble de connexion RJ45 – USB
	3G3AX-PCACN2		

*1 notez que, sur les modèles avec micrologicel4287 et 4288, la console n'affiche que 2 lignes de texte.

③ Cartes en option

Types	Modèle	Description	Fonctions
Codeur Retour	3G3AX-PG	Carte de contrôle de vitesse (retour codeur) PG en option	Entrées codeur incrémental phase A, B et Z (impulsion différentielle) – entrée (RS-422) Entrée de commande de position par train d'impulsions (RS-422) Sortie du moniteur d'impulsions (RS-422) Plage de fréquence PG : 100 kHz max.
Carte de communication en option	3G3AX-RX-DRT	Carte optionnelle DeviceNet	Utilisée pour mettre en marche ou arrêter le variateur, définir ou référencer des paramètres, et surveiller la fréquence de sortie… par le biais de communications avec le contrôleur hôte.
	3G3AX-RX-PRT	Carte Profibus en option	
	3G3AX-RX-ECT	Carte en option Ethercat	
	3G3AX-RX-CRT	Carte en option CompoNet	
	3G3AX-RX-MRT	Carte en option Mechatrolink-II	

④ Unité de freinage, unité de résistance de freinage

Variateur de fréquence					Unité de résistance de freinage					
Tension	Puissance moteur max. kW	Variateur 3G3RX□	Unité de freinage AX-BCR□	Résistance min. connectable Ω	Type monté sur le variateur (3 % ED, 10 s max.)		Couple de freinage %	Résistance externe 10 % ED 10 s max. pour modèle intégré 5 s max. pour unité de freinage		Couple de freinage %
		Triphasé			Type AX-	Résist Ω		Type AX-	Résist Ω	
200 V (mono-phasé ou triphasé)	0,55	2 004	Intégré	50	REM00K1200-IE	200	180	REM00K1200-IE	200	180
	1,1	2 007					100	REM00K2070-IE	70	200
	1,5	2 015		35	REM00K2070-IE	70	140	REM00K4075-IE	75	130
	2,2	2 022					90	REM00K4035-IE	35	180
	4,0	2 037			REM00K4075-IE	75	50	REM00K6035-IE	35	100
	5,5	2 055		16	REM00K4035-IE	35	75	REM00K9020-IE	20	150
	7,5	2 075		10			55	REM01K9017-IE	17	110
	11,0	2 110			REM00K6035-IE	35	40	REM02K1017-IE	17	75
	15,0	2 150		7,5	REM00K9017-IE	17	55	REM03K5010-IE	10	95
	18,5	2 185			REM03K5010-IE	10	75	REM19K0008-IE	8	95
	22,0	2 220		5			65			80
	30,0	2 300	2035090-TE	4	–			REM19K0006-IE	6	80
	37,0	2 370							6	60
	45,0	2 450	2070130-TE	2,8				2 x REM19K0006-IE	3	105
	55,0	2 550							3	85

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

Variateur de fréquence					Unité de résistance de freinage					
Tension	Puissance moteur max. kW	Variateur 3G3RX□	Unité de freinage AX-BCR□	Résistance min. connectable Ω	Type monté sur le variateur (3 % ED, 10 s max.)		Couple de freinage %	Résistance externe 10 % ED 10 s max. pour modèle intégré 5 s max. pour unité de freinage		Couple de freinage %
		Triphasé			Type AX-	Résist Ω		Type AX-	Résist Ω	
400 V (triphasé)	0,55	4 004	Intégré	100	REM00K1400-IE	400	200	REM00K1400-IE	400	200
	1,1	4 007					200			200
	1,5	4 015			REM00K1200-IE	200	190	REM00K2200-IE	200	190
	2,2	4 022			REM00K2200-IE	200	130	REM00K5120-IE	120	200
	4,0	4 040		70	REM00K2120-IE	120	120	REM00K6100-IE	100	140
	5,5	4 055			REM00K4075-IE	75	140	REM00K9070-IE	70	150
	7,5	4 075		35			100	REM01K9070-IE	70	110
	11,0	4 110			REM00K6100-IE	100	50	REM02K1070-IE	70	75
	15,0	4 150		24	REM00K9070-IE	70	55	REM03K5035-IE	35	110
	18,5	4 185			REM03K5035-IE	35	90	REM19K0030-IE	30	100
	22,0	4 220		20			75			85
	30,0	4 300	4015045-TE	16	–			REM19K0020-IE	20	95
	37,0	4 370	4017068-TE	11				REM38K0012-IE	15	125
	45,0	4 450								100
	55,0	4 550	4035090-TE	8,5				2 x REM19K0020-IE	10	100
	75,0	4 750						3 x REM19K0030-IE	10	75
	90,0	4 900	4070130-TE	5,5				2 x REM38K0012-IE	6	105
	110,0	411K	4090240-TE	3,2				3 x REM38K0012-IE	4	125
	132,0	413K								105

⑤ Logiciel informatique

Types	Modèle	Description	Installation
Logiciel	CX-Drive	Logiciel PC	Utilitaire de configuration et de surveillance
	CX-One	Logiciel PC	Utilitaire de configuration et de surveillance
	Économiseur	Logiciel PC	Outil logiciel permettant le calcul d'économie d'énergie

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

TOUTES LES DIMENSIONS INDIQUEES SONT EN MILLIMETRES.

Pour convertir des millimètres en pouces, multipliez par 0,03937. Pour convertir les grammes en onces, multipliez par 0,03527.

Cat. No. I116E-FR-02D

Les produits étant sans cesse améliorés, ces caractéristiques peuvent être modifiées sans préavis.

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

LX

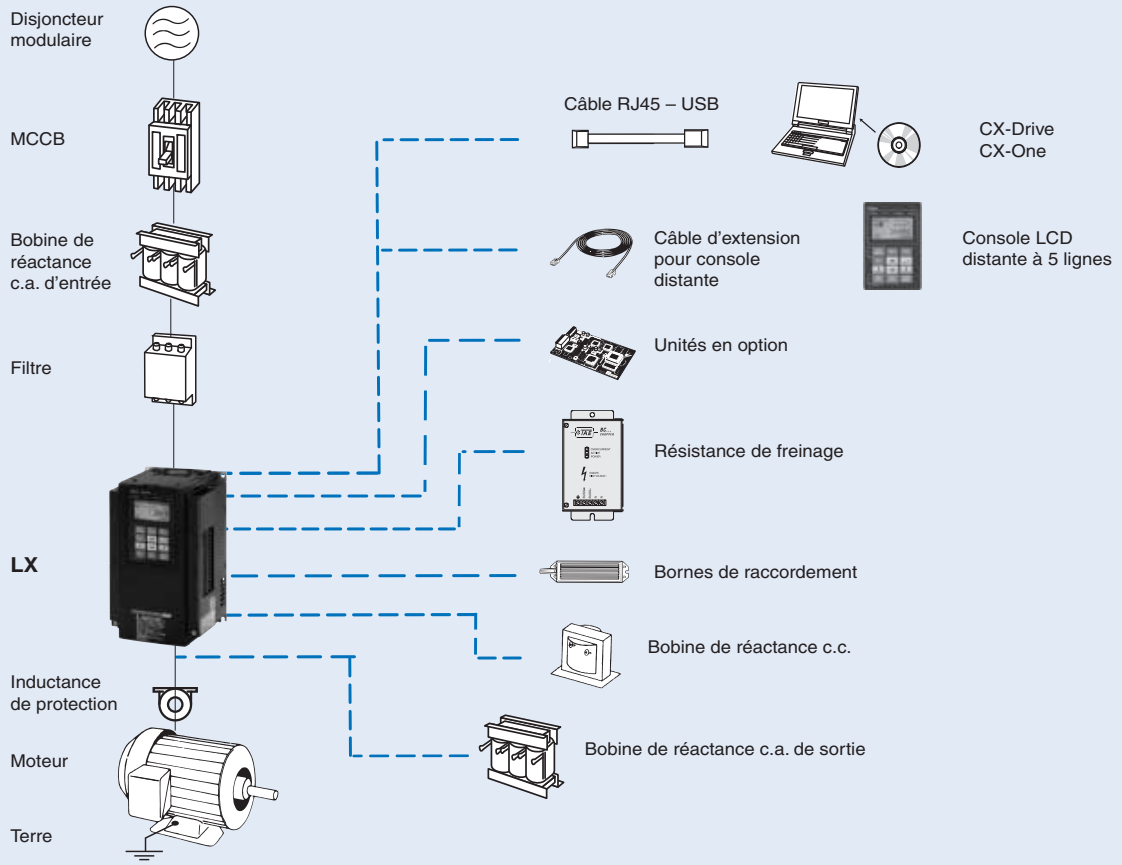
Pour les ascenseurs

- Contrôle vectoriel du courant avec ou sans PG
- Couple de démarrage élevé (contrôle vectoriel sans capteur 200 % / 0,3 Hz, contrôle vectoriel en boucle fermée 200 % / 0 Hz)
- Contrôle moteur asynchrone (IM) et synchrone (PM)
- Fonction de secours avec alimentation flexible (Contrôle 220 Vc.a., Alimentation de 48 Vc.c. ou 36Vc.a.)
- Autoréglage avancé statique et rotatif
- Sécurité intégrée : IEC 615087 SIL2
- Fonction horloge et calendrier
- Fonctionnement silencieux par coupure du ventilateur en fonction de la température
- Réglage dynamique des paramètres
- Langue de l'ascenseur (Hz, m/s, rpm…)
- Programmable, logique intégrée
- Option codeur double universel (Endat,Hiperface,Driver de ligne)
- Fonctionnalité de positionnement avec 40 mémoires de sol et autoapprentissage
- Fonctionnalité ascenseur dédiée (Contrôle du freinage, Séquence ascenseur…)
- CE, cULus, RoHS

Puissances

- Modèles 200 V triphasé de 4,0 à 37 kW
- Modèles 400 V triphasé de 3,7 à 37 kW

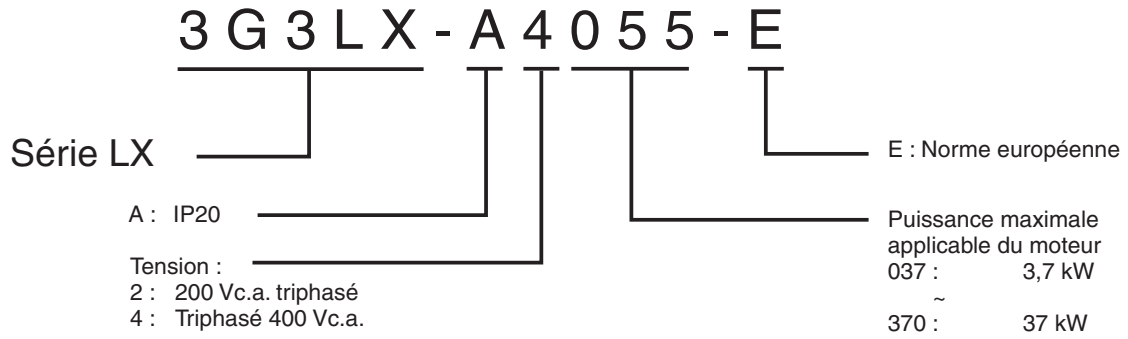
Configuration du système



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

Caractéristiques

Légende des références



Modèles 200 V

Triphasé : 3G3LX-□			A2040	A2055	A2075	A2110	A2150	A2185	A220	A2300	A2370
Moteur kW*1			4,0	5,5	7,5	11,0	15,0	18,5	22,0	30,0	37,0
Caractéristiques de sortie	Capacité du variateur kVA	200 V	5,7	8,3	11,0	15,9	22,1	26,3	32,9	41,9	50,2
		240 V	6,8	9,9	13,3	19,1	26,6	31,5	39,4	50,2	60,2
	Courant de sortie nominal (A) (3 min, 50 % ED)		17,5	25	33	49	64	80	96	130	160
	Tension de sortie max.		Proportionnelle à la tension d'entrée : 0 à 240 V								
	Fréquence de sortie max.		400 Hz								
Alimentation électrique	Tension et fréquence d'entrée nominale		Alimentation de contrôle : Monophasé 200 à 240 V 50 / 60 Hz								
			Alimentation : Triphasé 200 à 240 V 50 / 60 Hz								
			Ne mettez pas le variateur sous et hors tension plus d'une fois toutes les 3 minutes								
	Variation de tension autorisée		–15 % … +10 %								
	Variation de fréquence autorisée		5 %								
Freinage régénératif	Borne de raccordement de l'unité		Circuit BRD interne (résistance de décharge externe)							Unité externe	
	Résistance minimale connectable (Ohms)		24	16	10	10	7,5	7,5	5	–	
	Taux d'exploitation à une résistance minimale		10 %								
	Résistance minimale en cas de fonctionnement continu (Ohms)		100	50	50	50	35	35	35		
Structure de protection			IP20								
Méthode de refroidissement			Refroidissement forcé par circulation d'air								

*1 Sur la base d'un moteur standard triphasé IM.

Modèles 400 V

Triphasé : 3G3LX-□			A4037	A4040	A4055	A4075	A4110	A4150	A4185	A4220	A4300	A4370
Moteur kW*1			3,7	4,0	5,5	7,5	11,0	15,0	18,5	22,0	30,0	37,0
Caractéristiques de sortie	Capacité du variateur kVA	400 V	5,7	5,9	9,7	13,1	17,3	22,1	26,3	33,2	40,1	51,9
		480 V	6,8	7,1	11,6	15,8	20,7	26,6	31,5	39,9	48,2	62,3
	Courant de sortie nominal (A) (3 min, 50 % ED)		9	11	14	19	27	34	41	48	65	80
	Tension de sortie max.		Proportionnelle à la tension d'entrée : 0 à 480 V									
	Fréquence de sortie max.		400 Hz									
Alimentation électrique	Tension et fréquence d'entrée nominale		Alimentation de contrôle : Monophasé 200 à 240 V 50 / 60 Hz									
			Alimentation : Triphasé 380 à 480 V 50 / 60 Hz									
			Ne mettez pas le variateur sous et hors tension plus d'une fois toutes les 3 minutes									
	Variation de tension autorisée		–15 % … +10 %									
	Variation de fréquence autorisée		5 %									
Freinage régénératif	Borne de raccordement de l'unité		Circuit BRD interne (résistance de décharge externe)								Unité externe	
	Résistance minimale connectable (Ohms)		70	70	70	35	35	24	24	20	–	
	Taux d'exploitation à une résistance minimale		10 %									
	Résistance minimale en cas de fonctionnement continu (Ohms)		200	200	200	150	150	100	100	100		
Structure de protection			IP20									
Méthode de refroidissement			Refroidissement forcé par circulation d'air									

*1 Sur la base d'un moteur standard triphasé IM.

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

Spécifications communes

Numéro de modèle LX□		Caractéristiques
Fonctions de contrôle	Méthodes de contrôle	MLI à modulation sinusoïdale phase à phase (contrôle V/f pour IM, Contrôle vectoriel en boucle ouverte pour IM, Contrôle vectoriel en boucle fermée pour IM, Contrôle vectoriel en boucle fermée pour PM)
	Plage de fréquence de sortie	0,00 à 400,00 Hz
	Précision de la fréquence	Valeur de consigne numérique : ±0,01 % de la fréquence max.
		Valeur de consigne analogique : ±0,2 % de la fréquence max. (25 ±10 ºC)
	Résolution de la valeur de consigne de fréquence	Valeur de consigne numérique : 0,01 Hz
		Entrée analogique : 12 bits
	Résolution de la fréquence de sortie	0,01 Hz
	Couple de démarrage	200 % à 0,3 Hz (Contrôle vectoriel en boucle ouverte)
		150 % à 0 Hz (Contrôle vectoriel en boucle fermée)
	Capacité de surcharge	150 % pendant 30 s
	Valeur de réglage de la fréquence externe	0 à 10 Vc.c. (10 KΩ), –10 à 10 Vc.c. (10 KΩ), 4 à 20 mA (100 Ω), RS485 Modbus
	Valeurs de consigne de fréquence d'entrée multi	7 vitesses multi 10 vitesses : Rapide, Pas à pas, Intermédiaire 1/2/3, Recadrage, inspection 1/2, Secours 1/2
Fonctionnalité	Signaux d'entrée	9 bornes (7 multifonctions plus GS1 et GS2), commutation NO / NF, commutation logique NPN / PNP) [Fonction de la borne] SET (réglage des données du 2ème moteur), FRS (Arrêt rotation libre), EXT (Déclenchement externe), SFT (Verrouillage logiciel), RS (Réinitialisation), PCLR (effacement de la déviation de position), MI1 (Entrée d'utilisation générale 1),MI2 (Entrée d'utilisation générale 2), MI3 (Entrée d'utilisation générale 3), MI4 (Entrée d'utilisation générale 4), MI5 (Entrée d'utilisation générale 5), MI6 (Entrée d'utilisation générale 6), MI7 (Entrée d'utilisation générale 7), MI8 (Entrée d'utilisation générale 8), SPD1 (Réglage multi-vitesse 1), SPD2 (Réglage multi-vitesse 2), SPD3 (Réglage multi-vitesse 3), RESC (Secours), INSP (Inspection), RL (Recadrage), COK (Signal de contrôle du contacteur), BOK (Confirmation de freinage), FP1 (Position sol 1), FP2 (Position sol 2), FP3 (Position sol 3), FP4 (Position sol 4), FP5 (Position sol 5), PAL (Déclencheur de verrouillage des données d'auto-apprentissage), TCL (Déclencheur de verrouillage de pente de couple), LVS (Signal de mise à niveau), NFS (Proximité sol), CMC (Modification du mode de contrôle), Pas d'affectation (no)
	Signaux de sortie	4 Borniers de sorties relais : Commutation NO / NF [Fonction de la borne] RUN (Fonctionnement), FA1 (Vitesse constante atteinte), FA2 (Fréquence définie trop élevée), OL (Signal d'avertissement de surcharge), AL (Signal d'alarme), FA3 (Fréquence définie atteinte), OTQ (Sur-couple), IP (Interruption instantanée de l'alimentation), UV (Sous-tension), TRQ (Couple limité), RNT (Temps d'exécution dépassé), ONT (Temps de mise sous tension dépassé), THM (Signal d'alarme de surchauffe), ZS (Signal de détection 0 Hz), DSE (Déviation maximale de vitesse), POK (Positionnement terminé), FA4 (Fréquence définie trop élevée 2), FA5 (Fréquence définie atteinte 2), OL2 (Signal d'avertissement de surcharge 2), WAC (Avertissement condensateur en fin de vie), WAF (Ralentissement du ventilateur de refroidissement), FR (Signal de contact de démarrage), OHF (Avertissement de surchauffe du radiateur), LOC (Signal d'avertissement de courant faible), MO1 (Sortie d'utilisation générale 1), MO2 (Sortie d'utilisation générale 2), MO3 (Sortie d'utilisation générale 3), MO4 (Sortie d'utilisation générale 4), MO5 (Sortie d'utilisation générale 5), MO6 (Sortie d'utilisation générale 6), IRDY (Variateur prêt), FWR (Rotation avant), RVR (Rotation arrière), MJA (Panne importante), CON (Signal de contrôle du contacteur), BRK (Signal de contrôle de freinage), UPS (Statut de recherche de charge faible), UPD (Direction de recherche de charge faible), GMON (Surveillance des suppressions de portes), MPS (Recherche de position du pôle magnétique)
	Fonction pour ascenseur	Séquence ascenseur dédiée intégrée (Contrôle de la vitesse, Contrôle de position directe), Commande directe frein moteur et contacteur, Fonction sol rapide, Pente de couple au démarrage (en cas de contrôle vectoriel en boucle fermée), Réglage du gain ASR, Unités ascenseur (vitesse, position, Accélérer / Décélérer), Constante moteur enregistrée sur variateur et codeur (Hiperface, EnDat), Fonctionnement d'urgence par UPS ou batterie (Alimentation de contrôle monophasée 220 V, Alimentation 48 à 600 Vc.c. ou monophasée 220 V)
	Entrées analogiques	Deux entrées analogiques 0 à 10 V et –10 à 10 V (10 KΩ), une 4 à 20 mA (100 Ω) (résolution 12 bits)
	Sorties analogiques	Sortie tension analogique (0 à 10 Vc.c. résolution 10 bits), Sortie courant analogique (0 à 20 mA résolution 10 bits, Sortie de train d'impulsions (Fréquence max. 3,6 KHz, courant max. 1,2 mA)
	Temps d'accél. / de décél.	0,01 à 3 600,0 s (linéaire / courbe en S pour ascenseur, Accélération / Décélération à étapes multiples)
	Affichage	Voyant d'état d'exécution, de programme, d'alimentation, d'alarme, de fréquence, d'intensité, de tension, de pourcentage
		Console numérique : Disponible pour surveiller : Vitesse de sortie, Courant de sortie, Couple de sortie, Tension de sortie, Alimentation d'entrée, Surcharge électrothermique, Vitesse LAD, Température du moteur, Température du radiateur, Couple de sortie (valeur signée), Sortie d'utilisation générale YA (n)
Fonctions de protection	Protection contre les surcharges du moteur	Relais électronique de surcharge thermique et entrée de thermistance PTC
	Surintensité instantanée	200 % du courant nominal pendant 3 secondes
	Surcharge	150 % pendant 30 secondes
	Surtension	800 V pour les modèles 400 V et 400 V pour les modèles 200 V
	Surchauffe de l'ailette de refroidissement	Surveillance de la température et détection d'erreur
	Niveau de protection anti-calage	Prévention anticalage pendant l'accélération et la vitesse constante
	Erreur de masse	Détection sous tension
	Protection spécifique de l'ascenseur	Erreur de référence de vitesse, Erreur de contacteur, Erreur de frein, Sens de rotation erroné, Sur-accélération, Survitesse, Erreur de déviation de vitesse
Conditions ambiantes	Degré de protection	IP20
	Humidité ambiante	90 % HR max. (sans condensation)
	Température de stockage	–20 ºC … +65 ºC (température sur une courte période pendant le transport)
	Température ambiante	–10 °C à 40 °C
	Installation	En intérieur (pas de gaz corrosifs, poussières, etc.)
	Hauteur de l'installation	1 000 m max.
	Vibrations	Jusqu'à 22 KW 5,9 m/s^2 (0,6 G), 10 à 55 Hz 30 KW et plus 2,94 m/s^2 (0,3 G), 10 à 55 Hz

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

Dimensions

Figure 1

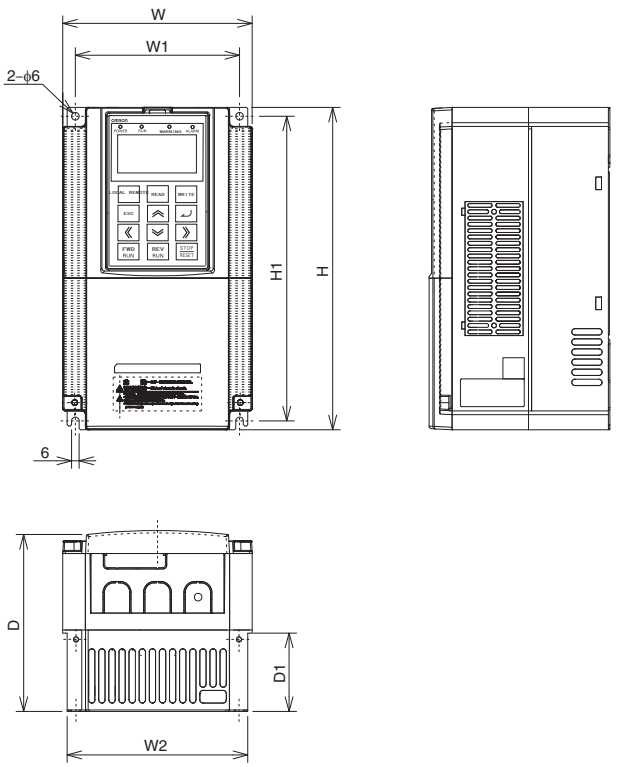


Figure 2

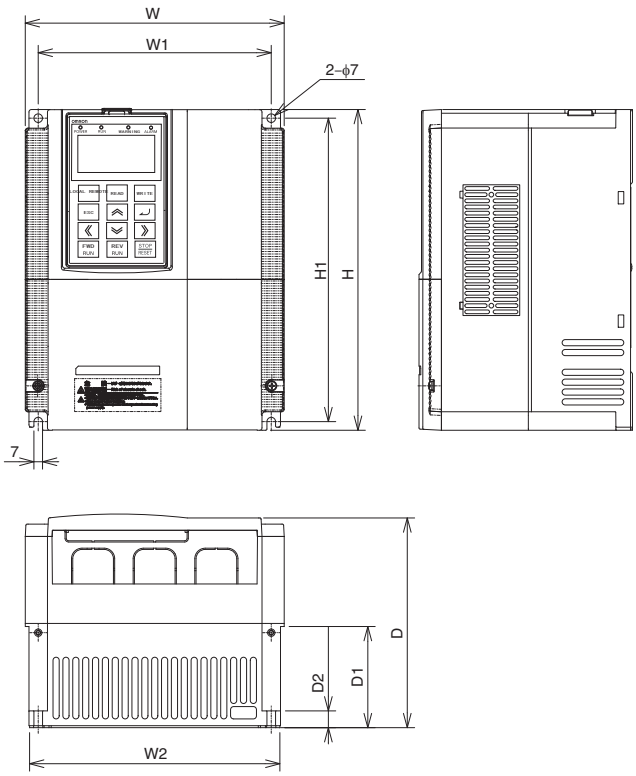


Figure 3

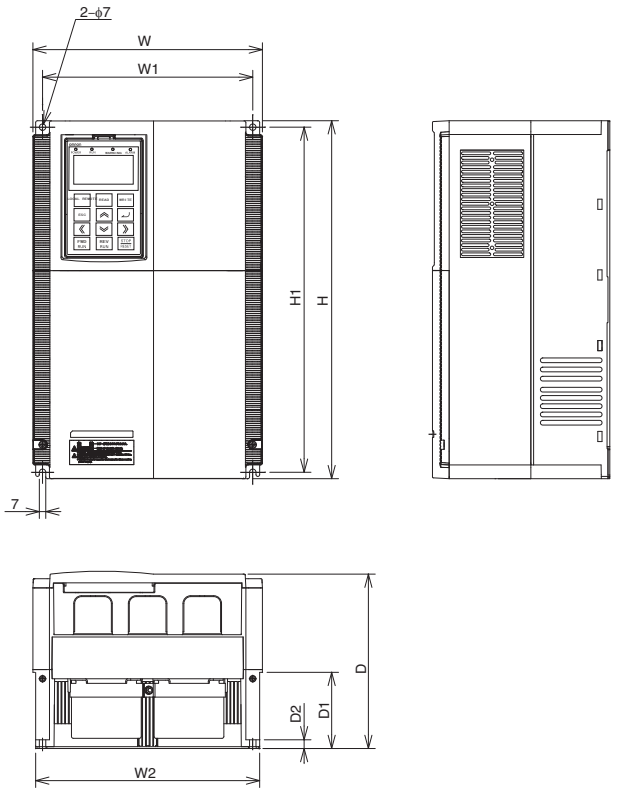
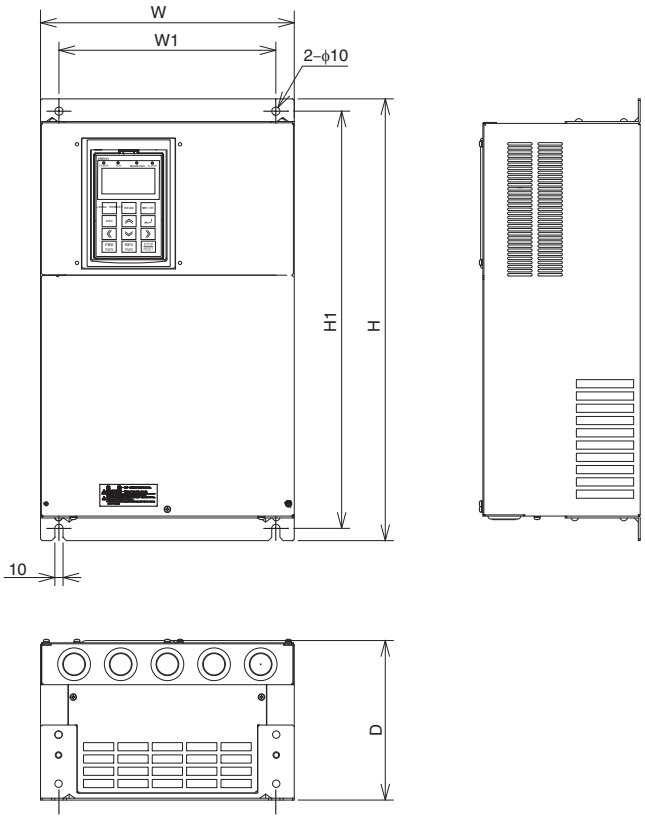


Figure 4



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

Classe de tension	Modèle de variateur LX□	Figure	Dimensions en mm								
			W	W1	W2	H	H1	D	D1	D2	Poids (kg)
Triphasé 200 V	A2040	1	150	130	143	255	241	140	62	–	3,5
	A2055	2	210	189	203	260	246	170	82	13,6	6
	A2075										
	A2110										
	A2150	3	250	229	244	390	376	190	83	9,5	14
	A2185										
	A2220										
	A2300	4	310	265	–	540	510	195	–	–	20
	A2370		390	300	–	550	520	250	–	–	30
Triphasé 400 V	A4037	1	150	130	143	255	241	140	62	–	3,5
	A4040	2	210	189	203	260	246	170	82	13,6	6
	A4055										
	A4075										
	A4110										
	A4150	3	250	229	244	390	376	190	83	9,5	14
	A4185										
	A4220										
	A4300	4	310	265	–	540	510	195	–	–	22
	A4370		390	300	–	550	520	250	–	–	30

Filtres Schaffner

V	Variateur 3G3LX	Modèle de filtre	Fig.	Dimensions (mm)							Poids kg
				L	W	H	X	Y	A	B	
3 x 200 V	A2040	En cours de développement		–							–
	A2055										
	A2075										
	A2110										
	A2150										
	A2185										
	A2220										
	A2300										
	A2370										
3 x 400 V	A4037	AX-FIL3010-SE	1	300	145	40	286	110	6,5	M5	1,0
	A4040	AX-FIL3015-SE		300	207	50	286	150	6,5	M6	1,5
	A4055										
	A4075	AX-FIL3030-SE		300	207	50	286	150	6,5	M6	2,1
	A4110										
	A4150	AX-FIL3053-SE		442	250	60	426	180	6,5	M6	4,1
	A4185										
	A4220										
	A4300	AX-FIL3089-SE*1	2	430	80	150	412,5	60	–	–	4,7
	A4370										

*1 Installation verticale

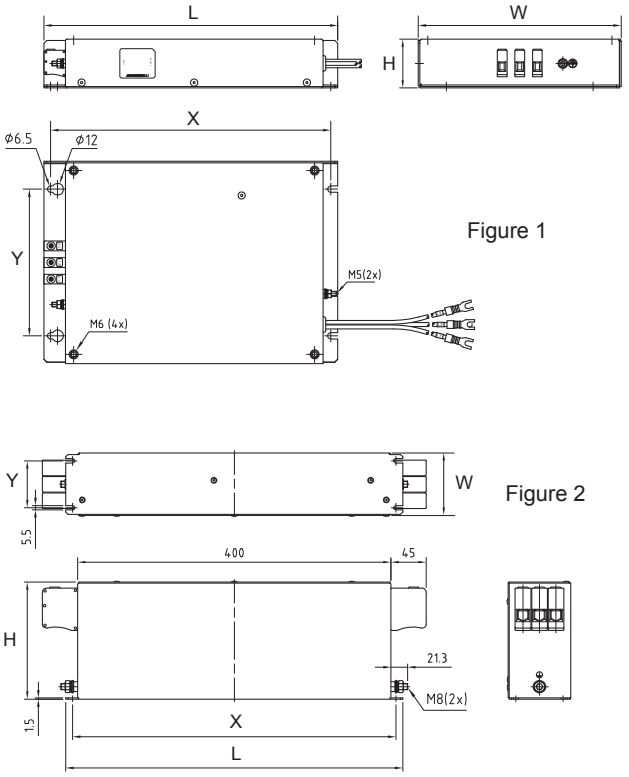
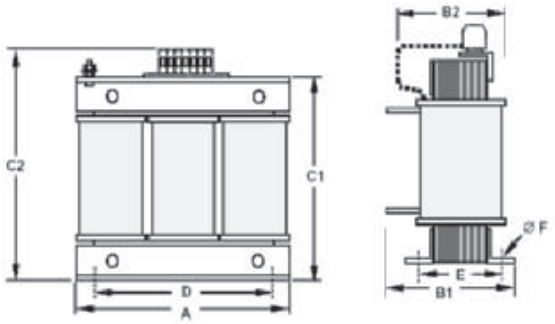


Figure 1

Figure 2

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

Bobine de réactance c.a. d'entrée



Tension	Référence	Dimensions								Poids kg
		A	B1	B2	C1	C2	D	E	F	
200 V	AX-RAI00880200-DE	120	–	80	–	120	80	62	5,5	2,35
	AX-RAI00350335-DE	180		85		190	140	55	6	5,5
	AX-RAI00180670-DE									
	AX-RAI00091000-DE					205				6,5
	AX-RAI00071550-DE			105		205		85		11,7
400 V	AX-RAI03500100-DE	120	–	80	–	120	80	62	5,5	2,35
	AX-RAI01300170-DE									2,5
	AX-RAI00740335-DE	180		85		190	140	55	6	5,5
	AX-RAI00360500-DE					205				6,5
	AX-RAI00290780-DE			105				85		11,7

Bobine de réactance c.c.

Figure 1

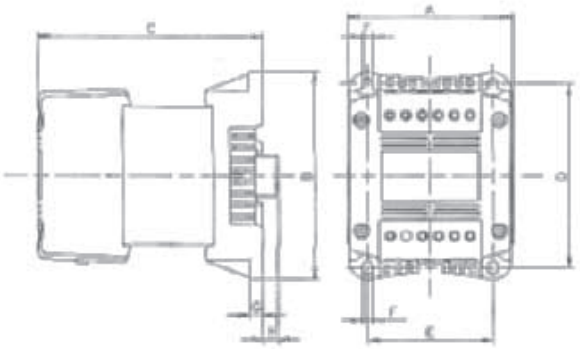
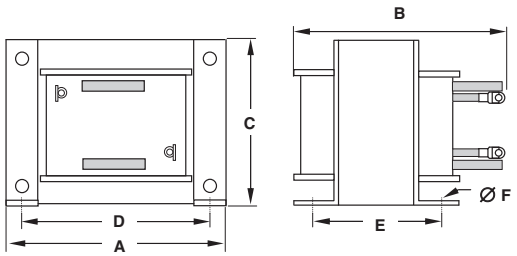


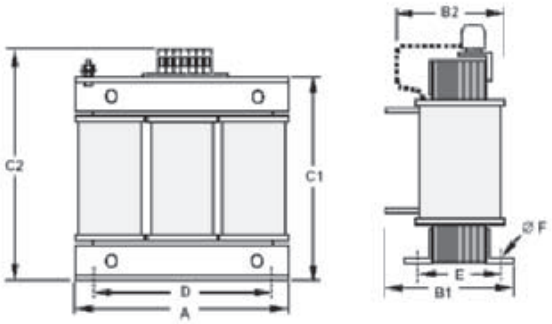
Figure 2



200 V											400 V									
Référence AX-RC	Fig.	Dimensions								kg	Référence AX-RC	Fig.	Dimensions								kg
		A	B	C	D	E	F	G	H				A	B	C	D	E	F	G	H	
01600223-DE	1	108	135	124	120	82	6,5	9,5	9,5	3,20	06400116-DE	1	108	135	133	120	82	6,5	9,5	9,5	3,70
01110309-DE		120	152	136	135	94	7		–	5,20	04410167-DE		120	152	136	135	94	7		–	5,20
00840437-DE				146						6,00	03350219-DE				146						6,00
00590614-DE		150	177	160	160	115		2		11,4	02330307-DE		150	177	160	160	115	7	2		11,4
00440859-DE				182,6						14,3	01750430-DE				182,6						14,3
00301275-DE	2	195	161	162,5	185	88	10	–	–	17,0	01200644-DE	2	195	161	162,5	185	88	10	–	–	17,0
00231662-DE			196			123				25,5	00920797-DE			196			123				25,5
00192015-DE		240	188	200	228	109	12			34,0	00741042-DE		240	188	200	228	109	12			34,0

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

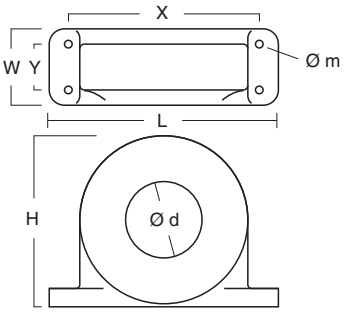
Bobine de réactance c.a. de sortie



200 V								400 V							
Référence AX-RAO	Dimensions						kg	Référence AX-RAO	Dimensions						kg
	A	B2	C2	D	E	F			A	B2	C2	D	E	F	
01830180-DE	180	85	190	140	55	6	5,5	07300080-DE	120	80	120	80	62	5,5	2,35
01150220-DE	180	85	190	140	55	6	5,5	04600110-DE	180	85	190	140	55	6	5,5
00950320-DE	180	85	205	140	55	6	6,5	03600160-DE	180	85	205	140	55	6	6,5
00630430-DE	180	95	205	140	65	6	9,1	02500220-DE	180	95	205	140	55	6	9,1
00490640-DE	180	95	205	140	65	6	9,1	02000320-DE	180	105	205	140	85	6	11,7
00390800-DE	240	110	275	200	75	6	16,0	01650400-DE	240	110	275	200	75	6	16,0
00330950-DE	240	110	275	200	75	6	16,0	01300480-DE	240	110	275	200	75	6	16,0
00251210-DE	240	110	275	200	75	6	16,0	01030580-DE	240	110	275	200	75	6	16,0
00191450-DE	240	120	275	200	85	6	18,6	00800750-DE	240	120	275	200	85	6	18,6

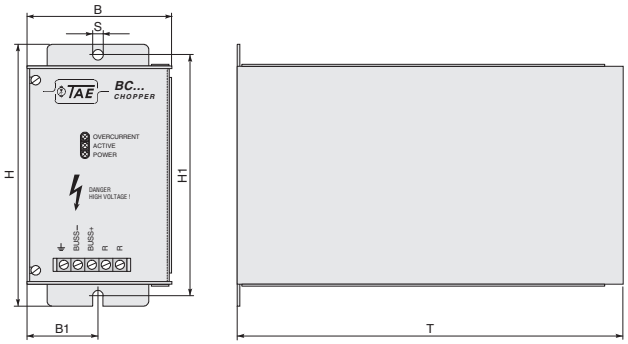
Inductances de protection

Référence	D Diamètre	Moteur kW	Dimensions						Poids kg
			L	W	H	X	Y	m	
AX-FER2515-RE	25	< 15	105	25	62	90	–	5	0,2
AX-FER5045-RE	50	< 37	150	50	110	125	30	5	0,7



Dimensions de l'unité de freinage

Référence	Dimensions					
	B	B1	H	H1	T	S
AX-BCR2070130-TE	130	64,5	205	193	208	6
AX-BCR4035090-TE						



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

Dimension des résistances

Fig. 1

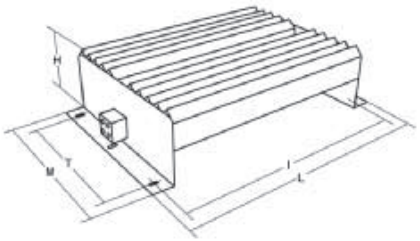
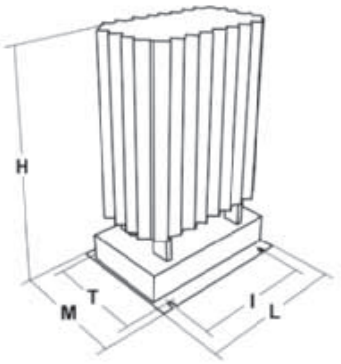


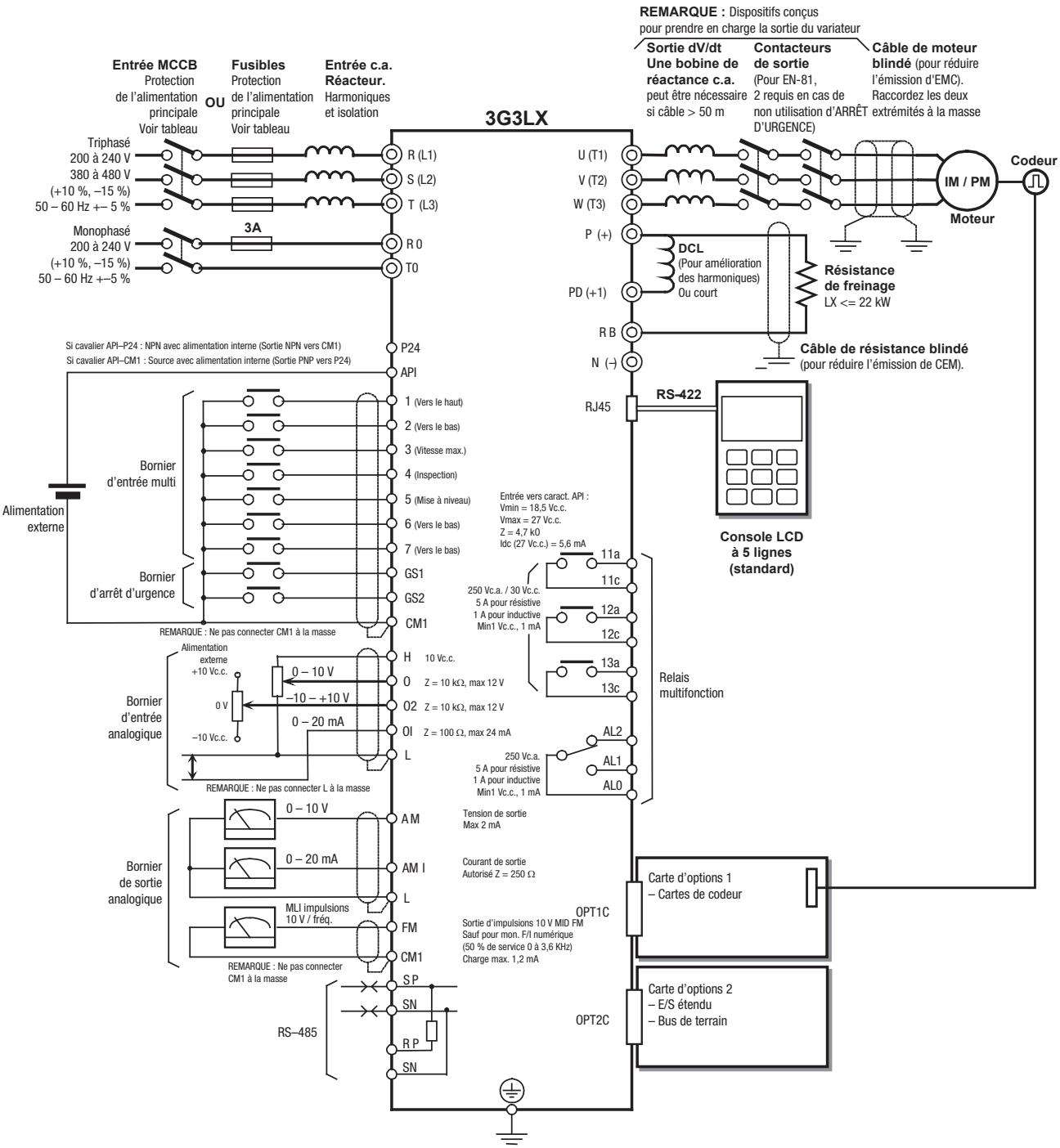
Fig. 2



Type	Fig.	Dimensions					Poids
		L	H	M	I	T	kg
AX-REM02K1070-IE	1	310	100	240	295	210	7
AX-REM02K1110-IE							
AX-REM03K5035-IE		365	100	240	350	210	8
AX-REM03K5085-IE							
AX-REM19K0006-IE	2	206	350	140	190	50	8,1
AX-REM19K0020-IE							
AX-REM19K0032-IE							

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

Connexions standard



Spécifications borniers

Borne	Nom	Fonction (niveau du signal)
R/L1, S/L2, T/L3	Entrée d'alimentation circuit principal	Triphasé 200 à 240 V / 380 à 480 V (dépend de la classe de tension).
Ro, À	Alimentation circuit de contrôle	Monophasé 200 à 240 V pour toute classe de tension
U/T1, V/T2, W/T3	Sortie variateur	Connexion moteur triphasé (IM/PM)
PD/+1, P/+	Borne de la bobine de réactance c.c. externe	Normalement connectées par le cavalier de court-circuit. Enlevez le cavalier de court-circuit entre +1 et P/+2 si une bobine de réactance c.c. est connectée.
P/+, RB	Résistance de freinage externe	Pour connexion d'une résistance de freinage externe. (Transistor de freinage intégré pour 22 KW ou taille inférieure)
P/+, N/–	Borne de raccordement de l'unité Unité de freinage régénératif	Connexion des unités de freinage régénératif en option.
⏚	Mise à la terre	Borne de terre. Veuillez mettre la masse principale à la terre.

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

Circuit de contrôle

Type	N°	Nom du signal	Fonction	Niveau du signal
Entrée de la consigne de fréquence	H	Alimentation pour potentiomètre analogique	10 Vc.c. 20 mA maxi	
	O	Entrée tension analogique Référence de vitesse / Pente de couple (cellule de charge)	0 à 12 Vc.c. (10 kΩ)	
	O2	Entrée tension analogique Référence de vitesse / Pente de couple (cellule de charge)	0 à +/–12 Vc.c. (10 kΩ)	
	OI	Entrée courant analogique Référence de vitesse / Pente de couple (cellule de charge)	4 à 20 mA (100 Ω)	
	L	alimentation analogique commune	–	
Sortie moniteur	AM	Sortie tension analogique multifonction	Réglage par défaut : Fréquence de sortie	2 mA maxi
	AMI	Sortie courant analogique multifonction	Réglage par défaut : Fréquence de sortie	4 à 20 mA (imp. max. 250 Ω)
	FM	Sortie moniteur PWM	Réglage par défaut : Fréquence de sortie	0 à 10 Vc.c. 3,6 kHz max.
Alimentation électrique	P24	24 Vc.c. interne	Alimentation pour signal d'entrée contact	100 mA max
	CM1	Commun des entrées	Borne commune pour P24, TH et bornes de surveillance analogique (AM, AMI, FM) Remarque : Ne pas connecter à la masse	
Selection de la fonction	1	Entrée multifonction Lorsque les entrées de sécurité GS1 et GS2 sont activées par interrupteur DIP matériel SW1, les paramètres multifonction 78 : GS1 et 79 : GS2 sont obligatoires. Si les entrées de sécurité sont désactivées, GS1 et GS2 peuvent être utilisés comme des entrées multifonction standard.	Réglage par défaut : Vers le haut (UP)	27 Vc.c. maxi Impédance d'entrée 4,7 kΩ Courant maxi 5,6 mA Activé : 18 Vc.c. ou plus
	2		Réglage par défaut : Vers le bas (DWN)	
	3		Réglage par défaut : Réglage multi-vitesse 2 (SPD2)	
	4		Réglage par défaut : Inspection 1 (INSP1)	
	5		Réglage par défaut : Mise à niveau signal (LVS)	
	6		Réglage par défaut : Réinitialisation (RS)	
	7		Réglage par défaut : Inspection 2 (INSP2)	
	GS1		Réglage par défaut : Suppression de portes 1 (GS1)	
	GS2		Réglage par défaut : Suppression de portes 2 (GS2)	
	API	Commun d'entrée multifonction	Logique NPN : Court-circuit P24 et CM1 Logique PNP : Court-circuit PSC et CM1 Avec une alimentation externe, enlevez le cavalier de court-circuit	
État / Facteur	11a	Sortie multifonction	Réglage par défaut : Signal de contrôle de freinage (BRK)	Capacité maximale du contact à relais : 250 Vc.a. 5 A (charge R) 250 Vc.a. 1 A (charge I) 30 Vc.c. 5 A (charge R) 30 Vc.c. 1 A (charge I) Capacité minimale 1 Vc.c. 1 mA
	11c			
	12a		Réglage par défaut : Signal de contrôle du contacteur (CON)	
	12c			
	13a		Réglage par défaut : Variateur prêt (IRDY)	
	13c			
Sortie câbles	AL1	Sortie relais (normalement fermée)	Réglage par défaut : Signal d'alarme (AL) En fonctionnement normal AL1 – AL0 ouvert AL2 – AL0 fermé	Charge R AL1 – AL0 250 Vc.a. 2 A AL2 – AL0 250 Vc.a. 1 A Charge I 250 Vc.a. 0,2 A
	AL2	Sortie relais (normalement ouverte)		
	AL0	Commun sortie relais		
Capteur	TH	Borne d'entrée de thermistance externe	Fonctions des bornes SC semblables à la borne commune 100 mW minimum Impédance avec erreur de température : 3 kΩ	0 à 8 Vc.c.
Comm.	SP	Bornes Modbus RS485	–	Entrée de différentiel
	SN			
	RP	Bornes de résistance d'extrémité RS485	–	–
	SN			

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

Perte de chaleur du variateur

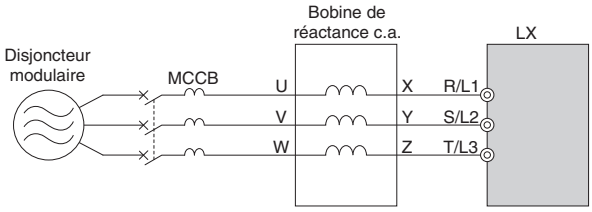
200 V triphasé

Modèle 3G3LX-		A2040	A2055	A2075	A2110	A2150	A2185	A2220	A2300	A2370
Capacité du variateur kVA	200 V	5,7	8,3	11,0	15,9	22,1	26,3	32,9	41,9	50,2
	240 V	6,8	9,9	13,3	19,1	26,6	31,5	39,4	50,2	60,2
Courant nominal (A)		16,5	24	32	46	64	76	95	121	145
Perte de chaleur W	Pertes avec une charge à 70 %	179	242	312	435	575	698	820	1 100	1 345
	Pertes avec une charge à 100 %	235	325	425	600	800	975	1 150	1 550	1 900
Efficacité en sortie nominale		94,0	94,4	94,6	94,8	94,9	95,0	95,0	95,0	95,1
Méthode de refroidissement		Refroidissement forcé par circulation d'air								

400 V triphasé

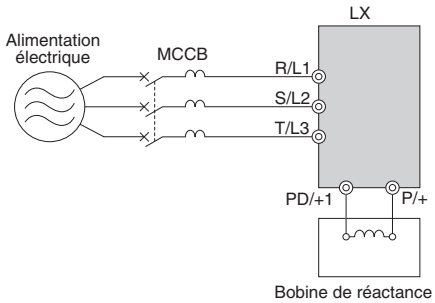
Modèle 3G3LX-		A4037	A4040	A4055	A4075	A4110	A4150	A4185	A4220	A4300	A4370
Capacité du variateur kVA	400 V	5,7	5,9	9,7	13,1	17,3	22,1	26,3	33,2	40,1	51,9
	480 V	6,8	7,1	11,6	15,8	20,7	26,6	31,5	39,9	48,2	62,3
Courant nominal (A)		9	11	14	19	25	32	38	48	58	75
Perte de chaleur W	Pertes avec une charge à 70 %	179	242	242	312	435	575	698	820	1 100	1 345
	Pertes avec une charge à 100 %	235	325	325	425	600	800	975	1 150	1 550	1 900
Efficacité en sortie nominale		94,0	94,4	94,4	94,6	94,8	94,9	95,0	95,0	95,0	95,1
Méthode de refroidissement		Refroidissement forcé par circulation d'air									

Bobine de réactance c.a. d'entrée



Modèles 200 V triphasés				Modèles 400 V			
Puissance moteur maxi applicable kW	Référence	Courant A	Inductance mH	Puissance moteur max. applicable kW	Référence	Courant A	Inductance mH
4,0	AX-RAI00880200-DE	20,0	0,88	3,7	AX-RAI03500100-DE	10,0	3,5
5,5 à 7,5	AX-RAI00350335-DE	33,5	0,35	4,0, 5,5 à 7,5	AX-RAI01300170-DE	17,0	1,3
11,0 à 15,0	AX-RAI00180670-DE	67,0	0,18	11,0 à 15,0	AX-RAI00740335-DE	33,5	0,74
18,5 à 22,0	AX-RAI00091000-DE	100,0	0,09	18,5 à 22,0	AX-RAI00360500-DE	50,0	0,36
30,0 à 37,0	AX-RAI00071550-DE	155,0	0,07	30,0 à 37,0	AX-RAI00290780-DE	78,0	0,29

Bobine de réactance c.c.



Modèles 200 V				Modèles 400 V			
Puissance moteur maxi applicable kW	Référence	Courant A	Inductance mH	Puissance moteur max. applicable kW	Référence	Courant A	Inductance mH
4,0	AX-RC01600223-DE	22,3	1,60	4,0	AX-RC06400116-DE	11,6	6,40
5,5	AX-RC01110309-DE	30,9	1,11	5,5	AX-RC04410167-DE	16,7	4,41
7,5	AX-RC00840437-DE	43,7	0,84	7,5	AX-RC03350219-DE	21,9	3,35
11,0	AX-RC00590614-DE	61,4	0,59	11,0	AX-RC02330307-DE	30,7	2,33
15,0	AX-RC00440859-DE	85,9	0,44	15,0	AX-RC01750430-DE	43,0	1,75
18,5 à 22	AX-RC00301275-DE	127,5	0,30	18,5 à 22	AX-RC01200644-DE	64,4	1,20
30	AX-RC00231662-DE	166,2	0,23	30	AX-RC00920797-DE	79,7	0,92
37	AX-RC00192015-DE	201,5	0,19	37	AX-RC00741042-DE	104,2	0,74

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

Bobine de réactance c.a. de sortie

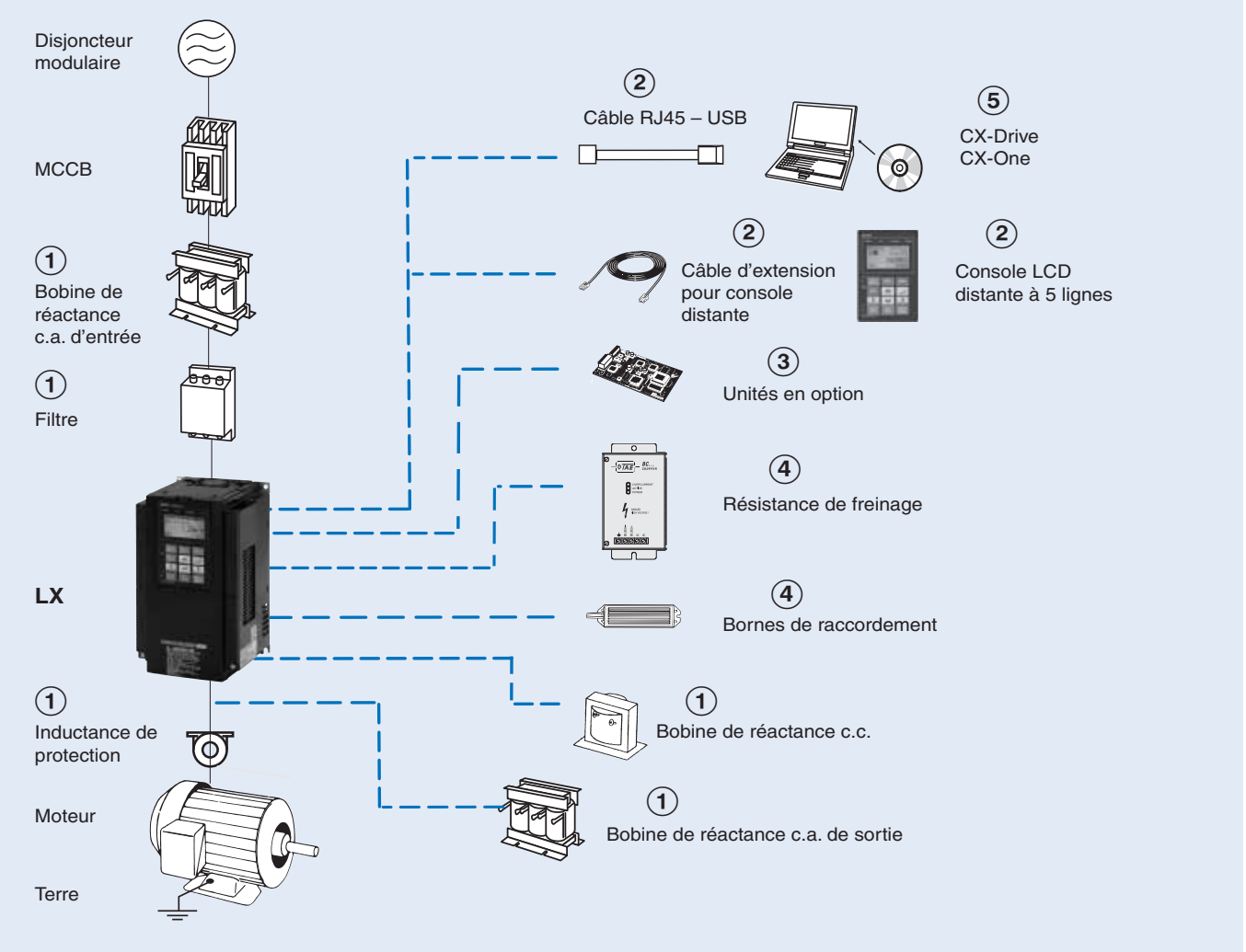
Modèles 200 V				Modèles 400 V			
Puissance moteur maxi applicable kW	Référence	Courant A	Inductance mH	Puissance moteur max. applicable kW	Référence	Courant A	Inductance mH
4,0	AX-RAO01830160-DE	16,0	1,83	4,0	AX-RAO07300080-DE	8,0	7,30
5,5	AX-RAO01150220-DE	22,0	1,15	5,5	AX-RAO04600110-DE	11,0	4,60
7,5	AX-RAO00950320-DE	32,0	0,95	7,5	AX-RAO03600160-DE	16,0	3,60
11	AX-RAO00630430-DE	43,0	0,63	11	AX-RAO02500220-DE	22,0	2,50
15	AX-RAO00490640-DE	64,0	0,49	15	AX-RAO02000320-DE	32,0	2,00
18,5	AX-RAO00390800-DE	80,0	0,39	18,5	AX-RAO01650400-DE	40,0	1,65
22	AX-RAO00330950-DE	95,0	0,33	22	AX-RAO01300480-DE	48,0	1,30
30	AX-RAO00251210-DE	121,0	0,25	30	AX-RAO01030580-DE	58,0	1,03
37	AX-RAO00191450-DE	145,0	0,19	37	AX-RAO00800750-DE	75,0	0,80

Unité de freinage

Tension	Référence	Caractéristiques				
		Permanent		Pic (5 s max.)		Résistance connectable minimale (Ohms)
		Courant (A)	Puissance du frein (kVA)	Courant (A)	Puissance du frein (kVA)	
200 V	AX-BCR2070130-TE	70	25	130	47	2,8
400 V	AX-BCR4035090-TE	35	26	90	67	8,5

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

Références de commande



LX

Caractéristiques			Modèle	Caractéristiques			Modèle
Classe de tension	Puissance moteur max. kW	Courant nominal A	3G3LX-	Classe de tension	Puissance moteur max. kW	Courant nominal (A)	3G3LX-
Triphasé 200 V	–			Triphasé 400 V	3,7	9	A4037-E
	4,0	17,5	A2037-E		4,0	11	A4040-E
	5,5	25	A2055-E		5,5	14	A4055-E
	7,5	33	A2075-E		7,5	19	A4075-E
	11	49	A2110-E		11	27	A4110-E
	15	64	A2150-E		15	34	A4150-E
	18,5	80	A2185-E		18,5	41	A4185-E
	22	96	A2220-E		22	48	A4220-E
	30	130	A2300-E		30	65	A4300-E
	37	160	A2370-E		37	80	A4370-E

① Filtres de ligne

Filtre de ligne									
200 V					400 V				
Modèle 3G3LX-□	Référence	Courant nominal (A)	Courant de fuite Nom. / Max.	kg	Modèle 3G3LX-□	Référence	Courant nominal (A)	Courant de fuite Nom. / Max.	kg
A2040	En cours de développement				A4037	AX-FIL3010-SE	10	3,3 / 53 mA	1,0
A2055 / A2075 / A2110					A4040	AX-FIL3015-SE	15	3,3 / 53 mA	1,5
A2150 / A2185 / A2220					A4055 / A4075 / A4110	AX-FIL3030-SE	30	3,4 / 58 mA	2,1
A2300					A4150 / A4185 / A4220	AX-FIL3053-SE	53	3,4 / 58 mA	4,1
A2370					A4300 / A4370	AX-FIL3089-SE	89	3,4 / 58 mA	4,7

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

① Bobines de réactance c.a. d'entrée

Tension			
200 Vc.a. triphasé		400 Vc.a. triphasé	
Modèle de variateur 3G3LX-□	Référence de bobine de réactance c.a.	Modèle de variateur 3G3LX-□	Référence de bobine de réactance c.a.
A2040	AX-RAI00880200-DE	A4037 / A4040	AX-RAI03500100-DE
A2055 / A2075	AX-RAI00350335-DE	A4055 / A4075	AX-RAI01300170-DE
A2110 / A2150	AX-RAI00180670-DE	A4110 / A4150	AX-RAI00740335-DE
A2185 / A2220	AX-RAI00091000-DE	A4185 / A4220	AX-RAI00360500-DE
A2300 / A2370	AX-RAI00071550-DE	A4300 / A4370	AX-RAI00290780-DE

① Bobines de réactance c.c.

Tension			
200 Vc.a. triphasé		400 Vc.a. triphasé	
Modèle de variateur 3G3LX-□	Référence de bobine de réactance c.a.	Modèle de variateur 3G3LX-□	Référence de bobine de réactance c.a.
A2040	AX-RC01600223-DE	A4037	AX-RC06400116-DE
A2055	AX-RC01110309-DE	A4040 / A4055	AX-RC04410167-DE
A2075	AX-RC00840437-DE	A4075	AX-RC03350219-DE
A2110	AX-RC00590614-DE	A4110	AX-RC02330307-DE
A2150	AX-RC00440859-DE	A4150	AX-RC01750430-DE
A2185 / A2220	AX-RC00301275-DE	A4185 / A4220	AX-RC01200644-DE
A2300	AX-RC00231662-DE	A4300	AX-RC00920797-DE
A2370	AX-RC00192015-DE	A4370	AX-RC00741042-DE

① Inductances de protection

Modèle	Diamètre	Description
AX-FER2515-RE	25	Pour moteurs de 15 kW max.
AX-FER5045-RE	50	Pour moteurs de 37 kW max.

① Bobine de réactance c.a. de sortie

Tension			
200 V		400 V	
Modèle 3G3LX-□	Référence	Modèle 3G3LX-□	Référence
A2037	AX-RAO01830160-DE	A4040	AX-RAO07300080-DE
A2055	AX-RAO01150220-DE	A4055	AX-RAO04600110-DE
A2075	AX-RAO00950320-DE	A4075	AX-RAO03600160-DE
A2110	AX-RAO00630430-DE	A4110	AX-RAO02500220-DE
A2150	AX-RAO00490640-DE	A4150	AX-RAO02000320-DE
A2185	AX-RAO00390800-DE	A4185	AX-RAO01650400-DE
A2220	AX-RAO00330950-DE	A4220	AX-RAO01300480-DE
A2300	AX-RAO00251210-DE	A4300	AX-RAO01030580-DE
A2370	AX-RAO00191450-DE	A4370	AX-RAO00800750-DE

② Accessoires

Types	Modèle	Description	Fonctions
Console numérique	AX-OP05-E	Console LCD distante	Console LCD déportée à 5 lignes avec fonction copie, longueur de câble de 3 m max.*1
	3G3AX-CAJOP300-EE	Câble de console déportée	Câble de 3 mètres pour le raccordement de la console déportée
	3G3AX-OP01	Console LED distante	Console LED distante, longueur de câble max. 3 m
	4X-KITMINI	Kit de montage pour console LED	Kit de montage pour console LED sur le panneau
Accessoires	3G3AX-PCACN2	Convertisseur / câble USB	Câble de connexion RJ45 – USB
	Câble de conversion USB		

*1 notez que, sur les modèles avec micrologicel 4 287 et 4 288, la console n'affiche que 2 lignes de texte.

③ Cartes en option

Types	Modèle	Description	Fonctions
Codeur Retour	3G3AX-PG	Carte de contrôle de vitesse (retour codeur) PG en option	Entrées codeur incrémental phase A, B et Z (impulsion différentielle) – entrée (RS-422) Entrée de commande de position par train d'impulsions (RS-422) Sortie du moniteur d'impulsions (RS-422) Plage de fréquence PG : 100 kHz max.
	3G3AX-ABS		Deux cartes d'entrée de codeur prenant en charge Entrées codeur incrémental phase A, B et Z (impulsion différentielle) – entrée (RS-422) EnDat 2.1 et 2.2 Hiperface 3G3AX-ABS --> Plage de fréquence PG : 100 kHz max. 3G3AX-ABSGL --> Plage de fréquence PG : 30 KHz max pour améliorer la résistance au bruit
	3G3AX-ABSGL		
Option	SJ-EIO	Carte d'extension d'E/S	5 sorties numériques, 2 sorties relais et 1 sortie de collecteur ouvert

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

④ Unité de freinage, unité de résistance de freinage

Variateur de fréquence						Unité de résistance de freinage		
Tension	Puissance moteur max. kW	Variateur 3G3LX□ Triphasé	Unité de freinage AX-BCR□	Résistance min. connectable Ω	Résistance connectable en cas de fonctionnement continu Ω	Résistance externe 10 % ED 10 s max. pour modèle intégré 5 s max. pour unité de freinage Type AX-	Résist Ω	Couple de freinage %
200 V (triphasé)	4,0	2 037	Intégré	24	100	REM02K1070-IE	70	50
	5,5	2 055		16	50	REM02K1070-IE	70	40
	7,5	2 075		10	50	REM03K5035-IE	35	45
	11,0	2 110		10	50	REM03K5035-IE	35	30
	15,0	2 150		7,5	35	REM19K0020-IE	20	65
	18,5	2 185		7,5	35	REM19K0020-IE	20	55
	22,0	2 220		5	35	REM19K0020-IE	20	45
	30,0	2 300	2070130-TE	2,8	5,6	2 x REM19K0006-IE	3	50
	37,0	2 370						40
400 V (triphasé)	3,7	4 037	Intégré	70	200	REM02K1110-IE	110	55
	4,0	4 040		70	200	REM02K1110-IE	110	50
	5,5	4 055		70	200	REM02K1110-IE	110	40
	7,5	4 075		35	150	REM03K5085-IE	85	45
	11,0	4 110		35	150	REM03K5085-IE	85	30
	15,0	4 150		24	100	REM19K0032-IE	32	65
	18,5	4 185		24	100	REM19K0032-IE	32	55
	22,0	4 220		20	100	REM19K0032-IE	32	45
	30,0	4 300	4035090-TE	8,5	22	2 x REM19K0020-IE	10	50
	37,0	4 370						40

Valeurs recommandées avec un taux d'étirage de 2 : 1, vitesse d'ascenseur 1m/s et utilisation moyenne de l'ascenseur

⑤ Logiciel informatique

Types	Modèle	Description	Installation
Logiciel	CX-Drive	Logiciel PC	Utilitaire de configuration et de surveillance
	CX-One	Logiciel PC	Utilitaire de configuration et de surveillance

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

TOUTES LES DIMENSIONS INDIQUEES SONT EN MILLIMETRES.

Pour convertir des millimètres en pouces, multipliez par 0,03937. Pour convertir les grammes en onces, multipliez par 0,03527.

Cat. No. I119E-FR-01

Les produits étant sans cesse améliorés, ces caractéristiques peuvent être modifiées sans préavis.

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

MX2

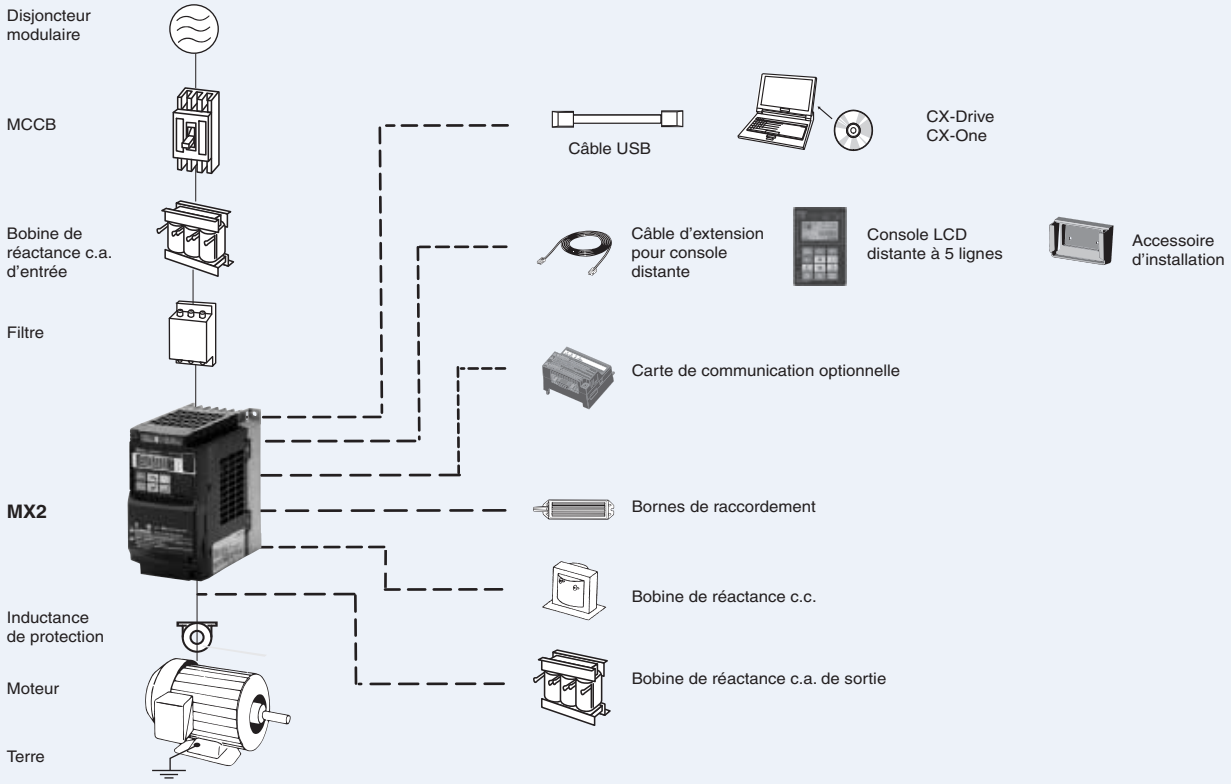
Idéal pour contrôler vos machines

- Contrôle vectoriel de flux du courant
- Couple élevé au démarrage : 200 % à 0,5 Hz
- Double régime de puissance VT 120 % / 1 min et CT 150 % /1 min
- Plage de vitesse jusqu'à 1 000 Hz
- Contrôle moteur asynchrone (IM) et synchrone (PM)
- Contrôle vectoriel du couple en boucle ouverte
- Fonctionnalité de positionnement
- Fonctionnalités applicatives intégrées (ex : contrôle de freinage)
- Programmation logique intégrée
- Sécurité intégrée conforme à la norme ISO13849-1 (double circuit d'entrée et surveillance d'appareil externe EDM)
- Port USB pour la programmation par ordinateur
- Alimentation de secours 24 Vc.c. pour la carte de contrôle
- Communications Bus de terrain : Modbus, DeviceNet, Profibus, Componet, Ethercat, ML-II et Ethernet / IP
- Logiciel de configuration PC : CX-Drive
- RoHS, CE, cULus

Puissances

- Modèles 200 V monophasé de 0,1 à 2,2 kW
- Modèles 200 V triphasé de 0,1 à 15,0 kW
- Modèles 400 V triphasé de 0,4 à 15,0 kW

Configuration du système



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

Caractéristiques

Légende des références

3 G 3 M X 2 - A B 0 0 2 - E □

Série MX2

A: IP20
D: IP54 (inclut un filtre CEM de classe 2)

Tension :
B : Monophasé 200 Vc.a.
2 : 200 Vc.a. triphasé
4: Triphasé 400 Vc.a.

C : IP54 prêt pour personnalisation

E : Norme européenne

Puissance maximale applicable du moteur
002 : 0,2 kW
~
150 : 15,0 kW

Modèles 200 V

Monophasé : 3G3MX2-□			B001	B002	B004	B007[1]	B015	B022	–	–	–	–	–
Triphasé : 3G3MX2-□			2001	2002	2004	2007	2015	2022	2037	2055	2075	2110	2150
Moteur kW[2]	En mode VT		0,2	0,4	0,55	1,1	2,2	3,0	5,5	7,5	11	15	18,5
	En mode CT		0,1	0,2	0,4	0,75	1,5	2,2	3,7	5,5	7,5	11	15
Caractéristiques de sortie	Capacité du variateur kVA	200 VT	0,4	0,6	1,2	2,0	3,3	4,1	6,7	10,3	13,8	19,3	23,9
		200 CT	0,2	0,5	1,0	1,7	2,7	3,8	6,0	8,6	11,4	16,2	20,7
		240 VT	0,4	0,7	1,4	2,4	3,9	4,9	8,1	12,4	16,6	23,2	28,6
		240 CT	0,3	0,6	1,2	2,0	3,3	4,5	7,2	10,3	13,7	19,5	24,9
	Courant nominal de sortie (A) en VT		1,2	1,9	3,5	6,0	9,6	12,0	19,6	30,0	40,0	56,0	69,0
	Courant nominal de sortie (A) en CT		1,0	1,6	3,0	5,0	8,0	11,0	17,5	25,0	33,0	47,0	60,0
	Tension de sortie max.		Proportionnelle à la tension d'entrée : 0 à 240 V										
	Fréquence de sortie max.		1 000 Hz[3]										
Alimentation électrique	Tension et fréquence nominales d'entrée		Monophasé 200 à 240 V 50 / 60 Hz Triphasé 200 à 240 V 50 / 60 Hz										
	Variation de tension autorisée		–15 % … +10 %										
	Variation de fréquence autorisée		5 %										
Couple de freinage		En décélération sur temps court À la rétroaction du condensateur	100 % : <50 Hz 50 % : <60 Hz				70 % : <50 Hz 50 % : <60 Hz	environ 20 %	–				
Méthode de refroidissement			Refroidissement automatique[4]				Refroidissement forcé par circulation d'air						

1. Les modèles triphasés utilisent un refroidissement par ventilateur alors que les modèles monophasés disposent d'un système de refroidissement automatique.
2. Sur la base d'un moteur standard triphasé.
3. Supérieure à 400 Hz avec limitation de fonction.
4. Refroidissement forcé par circulation d'air pour modèles IP54

Modèles 400 V

Triphasé : 3G3MX2-□			4004	4007	4015	4022	4030	4040	4055	4075	4110	4150
Moteur kW[1]	En mode VT		0,75	1,5	2,2	3,0	4,0	5,5	7,5	11	15	18,5
	En mode CT		0,4	0,75	1,5	2,2	3,0	4,0	5,5	7,5	11	15
Caractéristiques de sortie	Capacité du variateur kVA	380 VT	1,3	2,6	3,5	4,5	5,7	7,3	11,5	15,1	20,4	25,0
		380 CT	1,1	2,2	3,1	3,6	4,7	6,0	9,7	11,8	15,7	20,4
		480 VT	1,7	3,4	4,4	5,7	7,3	9,2	14,5	19,1	25,7	31,5
		480 CT	1,4	2,8	3,9	4,5	5,9	7,6	12,3	14,9	19,9	25,7
	Courant nominal de sortie (A) en VT		2,1	4,1	5,4	6,9	8,8	11,1	17,5	23,0	31,0	38,0
	Courant nominal de sortie (A) en CT		1,8	3,4	4,8	5,5	7,2	9,2	14,8	18,0	24,0	31,0
	Tension de sortie max.		Proportionnelle à la tension d'entrée : 0 à 480 V									
	Fréquence de sortie max.		1 000 Hz[2]									
Alimentation électrique	Tension et fréquence nominales d'entrée		Triphasé 380 à 480 V 50 / 60 Hz									
	Variation de tension autorisée		–15 % … +10 %									
	Variation de fréquence autorisée		5 %									
Couple de freinage		En décélération sur temps court[*3] À la rétroaction du condensateur	100 % : <50 Hz 50 % : <60 Hz				70 % : <50 Hz 50 % : <60 Hz	–				
Méthode de refroidissement			Refroidissement automatique[3]		Refroidissement forcé par circulation d'air							

1. Sur la base d'un moteur standard triphasé.
2. Supérieure à 400 Hz avec limitation de fonction.
3. Refroidissement forcé par circulation d'air pour modèles IP54

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

Caractéristiques

Spécifications communes

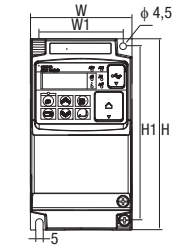
Numéro de modèle 3G3MX2		Caractéristiques
Fonctions de contrôle	Méthodes de contrôle	MLI à modulation sinusoïdale phase à phase (contrôle vectoriel sans capteur, V/f)
	Plage de fréquence de sortie	0,10 à 1 000,00 Hz (avec restrictions à partir de 400 Hz)
	Précision de la fréquence	Valeur de consigne numérique : ±0,01 % de la fréquence max. Valeur de consigne analogique : ±0,2 % de la fréquence max. (25 ±10 ºC)
	Résolution de la valeur de consigne de fréquence	Valeur de consigne numérique : 0,01 Hz Valeur de consigne analogique : 1/1 000 de la fréquence maximale
	Résolution de la fréquence de sortie	0,01 Hz
	Couple de démarrage	200 % / 0,5 Hz
	Capacité de surcharge	Double régime de puissance : Exploitation élevée (CT) : 150 % pendant 1 minute Exploitation normale (VT) : 120 % pendant 1 minute
	Valeur de consigne de fréquence	0 à 10 Vc.c. (10 KΩ), 4 à 20 mA (100 Ω), RS485 Modbus, options réseau
	Caractéristiques V/f	Couple constant / réduit, V/f libre
Fonctionnalité	Signaux d'entrée	FW (avant), RV (arrière), CF1~CF4 (vitesse à étapes multiples), JG (commande Jog), DB (freinage externe), SET (réglage 2e moteur), 2CH (accélération / décélération en 2 étapes), FRS (arrêt rotation libre), EXT (déclenchement externe), USP (fonction de démarrage), CS (commutateur disponible dans le commerce), SFT (verrouillage logiciel), AT (sélection de l'entrée analogique), RS (réinitialisation), PTC (protection de surchauffe), STA (démarrage), STP (arrêt), F/R (avant / arrière), PID (désactivation PID), PIDC (réinitialisation PID), UP (fonction de contrôle haut à distance), DWN (fonction de contrôle bas à distance), UDC (effacement des données du contrôle à distance), OPE (contrôle opérateur), SF1~SF7 (vitesse à étapes multiples ; fonction bit), OLR (limite de surcharge), TL (limite de couple activée), TRQ1 (commutation de limite de couple 1), TRQ2 (commutation de limite de couple 2), BOK (confirmation de freinage), LAC (annulation accélération / décélération linéaire), PCLR (effacement de la déviation de position), ADD (ajout de fréquence), F-TM (utilisation forcée du bornier), ATR (autorisation d'entrée de commande de couple), KHC (effacement de l'alimentation cumulée), MI1~MI7 (entrées à caractère général pour EzSQ), AHD (maintien de commande analogique), CP1~CP3 (commutateurs de position à étapes multiples), ORL (signal de limite de retour à zéro), ORC (signal de déclenchement du point zéro), SPD (commutation vitesse / position), GS1~GS2 (entrées STO, signaux de sécurité), 485 (démarrage du signal de communication), PRG (exécution du programme EzSQ), HLD (conserver fréquence de sortie), ROK (autorisation de commande d'exécution), EB (détection du sens de rotation de phase B), DISP (affichage limité), OP (signal de contrôle des options), NO (aucune fonction)
	Signaux de sortie	RUN (signal d'exécution), FA1~FA5 (signal d'arrivée de fréquence), OL,OL2 (signal d'avertissement de surcharge), OD (signal de déviation PID), AL (signal d'alarme), OTQ (seuil de sur-couple / sous-couple), UV (sous-tension), TRQ (signal de limite de couple), RNT (temps d'exécution dépassé), ONT (temps de mise sous tension expiré), THM (avertissement de surchauffe), BRK (desserrage de frein), BER (erreur frein), ZS (détection 0 Hz), DSE (déviation de vitesse excessive), POK (positionnement terminé), ODc (déconnexion de l'entrée de tension analogique), OIDc (déconnexion de l'entrée de courant analogique), FBV (sortie deuxième étape PID), NDc (détection de déconnexion réseau), LOG1~LOG3 (signaux de sortie logique), WAC (avertissement condensateur en fin de vie), WAF (avertissement ventilateur), FR (contact de démarrage), OHF (avertissement de surchauffe du radiateur), LOC (faible charge), MO1~MO3 (sorties générales pour EzSQ), IRDY (variateur prêt), FWR (avant), RVR (arrière), MJA (panne importante), WCO (comparateur à fenêtre O), WCOI (comparateur à fenêtre OI), FREF (source commande de fréquence), REF (source commande d'exécution), SETM (deuxième moteur en fonctionnement), EDM (surveillance des performances STO (couplage sécurisé désactivé)), OP (signal de contrôle des options), NO (aucune fonction)
	Fonctions standard	Courbe V/f configurable à loisir, augmentation de couple manuelle / automatique, réglage de gain de tension de sortie, fonction AVR, tension de démarrage réduite, sélection des données moteur, autoréglage, contrôle de stabilisation du moteur, protection du fonctionnement du variateur, contrôle de position simple, contrôle de couple simple, limitation du couple, réduction automatique de la fréquence de découpage, fonctionnement en économie d'énergie, fonction PID, fonction de continuité pendant une interruption instantanée de l'alimentation, contrôle de freinage, freinage c.c. à injection, freinage dynamique (BRD), limites supérieure et inférieure de fréquence, fréquences de saut, accélération / décélération de courbe (S, U, U inverse, EL-S), profil de vitesse à 16 étapes, ajustement précis de la fréquence de démarrage, arrêt de l'accélération et décélération, processus pas à pas, calcul de la fréquence, ajout de fréquence, accél. / décél. en 2 étapes, sélection du mode d'arrêt, fréquence de démarrage / fin, filtre d'entrée analogique, comparateur à fenêtre, temps de réponse des bornes d'entrée, fonction de temporisation / maintien du signal de sortie, sélection de la touche Stop, verrouillage logiciel, fonction d'arrêt sécurisé, fonction de mise à l'échelle, limitation de l'affichage, fonction de mot de passe, paramètre utilisateur, initialisation, sélection de l'affichage initial, commande de ventilateur, avertissement, reprise en cas d'erreur, redémarrage à la fréquence de reprise à la volée, correspondance de fréquence, limitation de surcharge, limitation de surintensité, tension AVR du bus c.c.
	Entrées analogiques	2 entrées analogiques 0 à 10 V (10 KΩ), 4 à 20 mA (100 Ω)
	Borne d'entrée de train d'impulsions	0 à 10 V (jusqu'à 24 V), jusqu'à 32 kHz
	Temps d'accél. / de décél.	0,01 à 3 600,0 s (sélection ligne / courbe), 2e réglage d'accél. / décél. disponible
	Affichage	Voyant d'état d'exécution, de programme, d'alarme, d'alimentation, de fréquence, d'intensité Console numérique : disponible pour surveiller 32 éléments : référence de fréquence, courant de sortie, fréquence de sortie…
Fonctions de protection	Protection contre les surcharges du moteur	Relais électronique de surcharge thermique et entrée de thermistance PTC
	Surintensité instantanée	200 % du courant nominal
	Surcharge	Double régime de puissance : Exploitation élevée (CT) : 150 % pendant 1 minute Exploitation normale (VT) : 120 % pendant 1 minute
	Surtension	800 V pour les modèles 400 V et 400 V pour les modèles 200 V
	Sous-tension	345 V pour les modèles 400 V et 172,5 V pour les modèles 200 V
	Perte momentanée d'alimentation	Les éléments suivants sont sélectionnables : Alarme, décélération jusqu'à l'arrêt, décélération jusqu'à l'arrêt avec bus c.c. contrôlé, redémarrage
	Surchauffe de l'ailette de refroidissement	Surveillance de la température et détection d'erreur
	Niveau de protection anti-calage	Prévention anticalage pendant l'accélération, la décélération et le fonctionnement à vitesse constante
	Erreur de masse	Détection sous tension
	Indication de charge d'alimentation	Activée lorsque l'élément de commande est sous tension
Conditions ambiantes	Degré de protection	IP20, Recouvrement de vernis sur carte de circuit imprimé & IP54 (Pour 3G3MX2-D□ type)
	Humidité ambiante	90 % HR max. (sans condensation)
	Température de stockage	–20 ºC … +65 ºC (température sur une courte période pendant le transport)
	Température ambiante[1]	–10 °C à 50 ºC (la fréquence de découpage et le courant de sortie doivent être réduits au-delà de 40 °C)
	Installation	En intérieur (pas de gaz corrosifs, poussières, etc.)
	Hauteur de l'installation	Max. 1 000 m
	Vibrations	5,9 m/s^2 (0,6G), 10 à 55 Hz

1. Certains types de 3G3MX2-D nécessitent une restriction spéciale en fonction des conditions d'installation et de la fréquence porteuse sélectionnée. Consultez le manuel pour de plus amples informations.

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

Dimensions

IP20



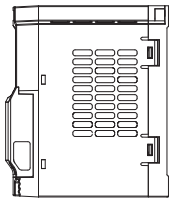
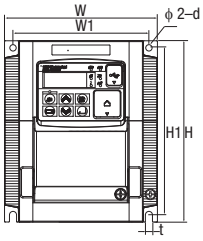


Figure 1



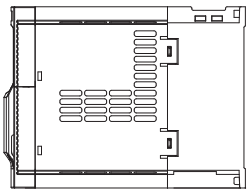
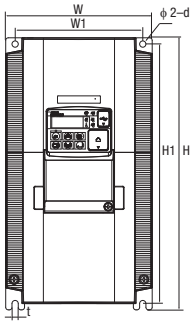


Figure 2



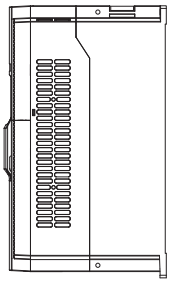
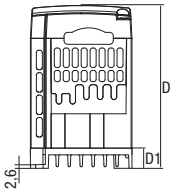
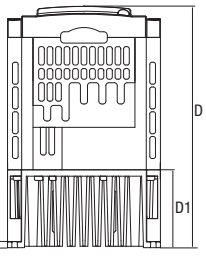
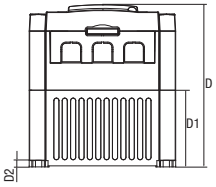


Figure 3

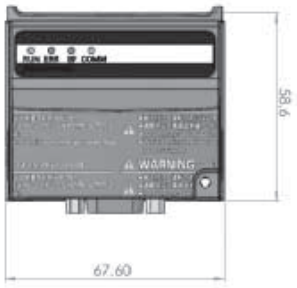


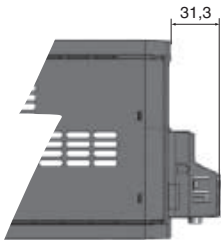




Classe de tension	Modèle de variateur 3G3MX2-A□	Figure	Dimensions en mm									
			W	W1	H	H1	t	D	D1	D2	d	Poids (kg)
Monophasé, 200 V	B001	1	68	56	128	118	–	109	13,5	–	–	1,0
	B002	1										1,0
	B004	1						123	27			1,1
	B007	2	108	96	128	118		170,5	55	4,4	4,5	1,4
	B015	2										1,8
	B022	2										1,8
Triphasé 200 V	2001	1	68	56	128	118	–	109	13,5	–	–	1,0
	2002	1										1,0
	2004	1						113	27			1,1
	2007	1						146	50			1,2
	2015	2	108	96	128	118		170,5	55	4,4	4,5	1,6
	2022	2										1,8
	2037	3	140	128	128	118	5	170,5	55	4,4		2,0
	2055	3	140	122	260	248	6	155	73,3	6	6	3,0
	2075	3										3,4
	2110	3	180	160	296	284	7	175	97	5	7	5,1
	2150	3	220	192	350	336	7	175	84	5	7	7,4
Triphasé 400 V	4004	2	108	96	128	118	–	144	28	–	–	1,5
	4007	2						171				1,6
	4015	2						171	55			1,8
	4022	2										1,9
	4030	2										1,9
	4040	3	140	128	128	118	5	171	55	4,4	4,5	2,1
	4055	3		122	260	248	6	155	73,3	6	6	3,5
	4075	3										3,5
	4110	3	180	160	296	284	7	175	97	5	7	4,7
	4150	3										5,2

Carte en option





Remarque : Des cartes en option pourraient être placées à l'intérieur du modèle IP54

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

IP54

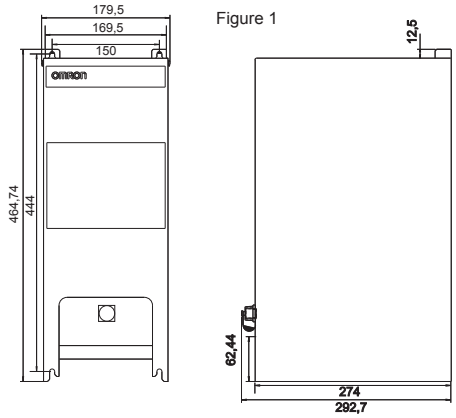


Figure 1

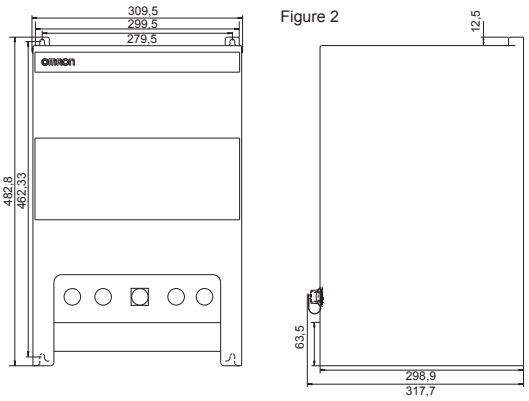


Figure 2

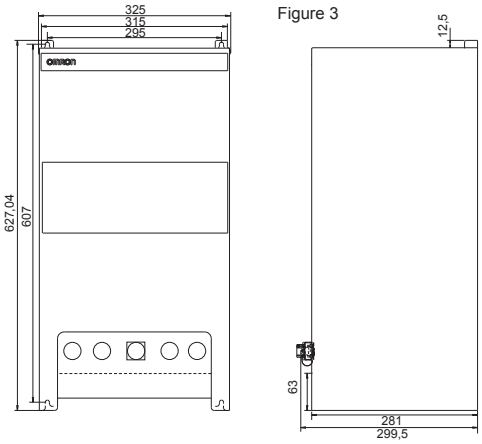


Figure 3

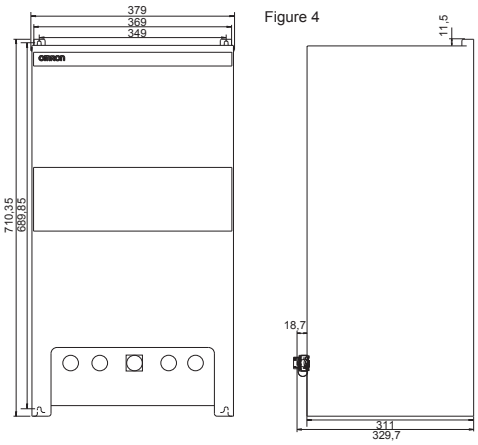


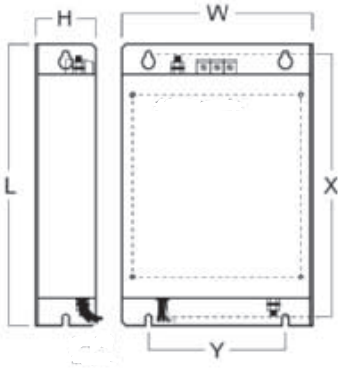
Figure 4

Figure 1	Figure 2	Figure 3	Figure 4
3G3MX2-DB001-E	3G3MX2-DB001-EC	3G3MX2-D2055-EC	3G3MX2-D2110-EC
3G3MX2-DB002-E	3G3MX2-DB002-EC	3G3MX2-D2075-EC	3G3MX2-D2150-EC
3G3MX2-DB004-E	3G3MX2-DB004-EC	3G3MX2-D4055-EC	3G3MX2-D4110-EC
3G3MX2-D2001-E	3G3MX2-DB007-EC	3G3MX2-D4075-EC	3G3MX2-D4150-EC
3G3MX2-D2002-E	3G3MX2-DB015-EC		
3G3MX2-D2004-E	3G3MX2-DB022-EC		
3G3MX2-D2007-E	3G3MX2-D2001-EC		
	3G3MX2-D2002-EC		
	3G3MX2-D2004-EC		
	3G3MX2-D2007-EC		
	3G3MX2-D2015-EC		
	3G3MX2-D2022-EC		–
	3G3MX2-D2037-EC		
	3G3MX2-D4004-EC		
	3G3MX2-D4007-EC		
	3G3MX2-D4015-EC		
	3G3MX2-D4022-EC		
	3G3MX2-D4030-EC		
	3G3MX2-D4040-EC		

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

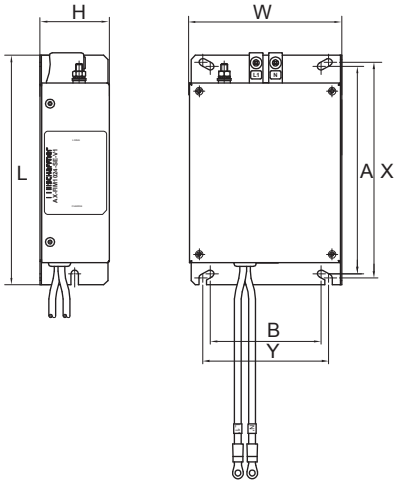
Filtres semelle Rasmi

Modèle Rasmi		Dimensions					
		W	H	L	X	Y	M
1 x 200 V	AX-FIM1010-RE	71	45	169	156	51	M4
	AX-FIM1014-RE	111	50	169	156	91	M4
	AX-FIM1024-RE	111	50	169	156	91	M4
3 x 200 V	AX-FIM2010-RE	82	50	194	181	62	M4
	AX-FIM2020-RE	111	50	169	156	91	M4
	AX-FIM2030-RE	144	50	174	161	120	M4
	AX-FIM2060-RE	150	52	320	290	122	M5
	AX-FIM2080-RE	188	62	362	330	160	M5
	AX-FIM2100-RE	220	62	415	380	192	M6
3 x 400 V	AX-FIM3005-RE	114	46	169	156	91	M4
	AX-FIM3010-RE	114	46	169	156	91	M4
	AX-FIM3014-RE	144	50	174	161	120	M4
	AX-FIM3030-RE	150	52	306	290	122	M5
	AX-FIM3050-RE	182	62	357	330	160	M5



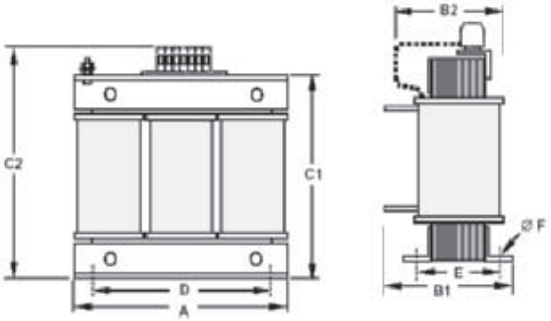
Filtres Footprint Schaffner

Modèle Rasmi		Dimensions							
		W	H	L	X	Y	A	B	M
1 x 200 V	AX-FIM1010-SE-V1	70	40	166	156	51	150	50	M5
	AX-FIM1024-SE-V1	110	50	166	156	91	150	80	M5
3 x 200 V	AX-FIM2010-SE-V1	80	40	191	181	62	150	50	M5
	AX-FIM2020-SE-V1	110	50	160	156	91	150	80	M5
	AX-FIM2030-SE-V1	142	50	171	161	120	150	112	M5
	AX-FIM2060-SE-V1	140	55	304	290	122	286	112	M5
	AX-FIM2080-SE-V1	180	55	344	330	160	323	140	M5
	AX-FIM2100-SE-V1	220	65	394	380	192	376	180	M5
3 x 400 V	AX-FIM3005-SE-V1	110	50	166	156	91	150	80	M5
	AX-FIM3010-SE-V1	110	50	166	156	91	150	80	M5
	AX-FIM3014-SE-V1	142	50	171	161	120	150	112	M5
	AX-FIM3030-SE-V1	140	55	304	290	122	286	112	M5
	AX-FIM3050-SE-V1	180	55	344	330	160	323	140	M5



Bobine de réactance c.a. d'entrée

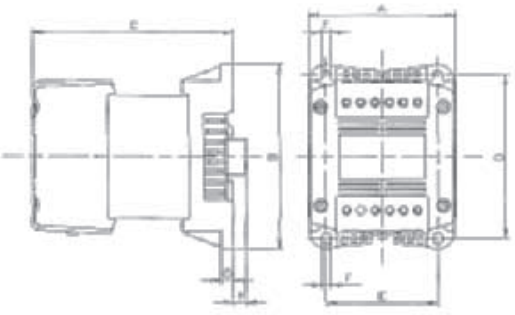
Tension	Référence	Dimensions						Poids kg
		A	B2	C2	D	E	F	
200 V	AX-RAI02800080-DE	120	70	120	80	52	5,5	1,78
	AX-RAI00880200-DE	120	80	120	80	62	5,5	2,35
	AX-RAI00350335-DE	180	85	190	140	55	6	5,5
	AX-RAI00180670-DE	180	85	190	140	55	6	5,5
400 V	AX-RAI07700050-DE	120	70	120	80	52	5,5	1,78
	AX-RAI03500100-DE	120	80	120	80	62	5,5	2,35
	AX-RAI01300170-DE	120	80	120	80	62	5,5	2,50
	AX-RAI00740335-DE	180	85	190	140	55	6	5,5



Bobine de réactance c.c.

Tension	Référence	Dimensions								Poids kg
		A	B	C	D	E	F	G	H	
200 V	AX-RC21400016-DE	84	113	96	101	66	5	7,5	2	1,22
	AX-RC10700032-DE									
	AX-RC06750061-DE			105						1,60
	AX-RC03510093-DE									
	AX-RC02510138-DE			116						1,95
	AX-RC01600223-DE	108	135	124	120	82	6,5	9,5	9,5	3,20
	AX-RC01110309-DE	120	152	136	135	94	7		–	5,20
	AX-RC00840437-DE			146						6,00
	AX-RC00590614-DE	150	177	160	160	115		2		11,4
	AX-RC00440859-DE			182,6						14,3

Figure 1

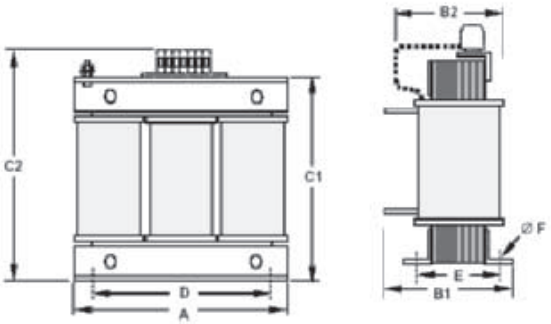


AUDIN - 8, avenue de la malle - 51370 Saint Brice Courcelles - Tel : 03.26.04.20.21 - Fax : 03.26.04.28.20 - Web : http: www.audin.fr - Email : info@audin.fr

Tension	Référence	Dimensions								Poids kg
		A	B	C	D	E	F	G	H	
400 V	AX-RC43000020-DE	84	113	96	101	66	5	7,5	2	1,22
	AX-RC27000030-DE			105						1,60
	AX-RC14000047-DE									
	AX-RC10100069-DE			116						1,95
	AX-RC06400116-DE	108	135	133	120	82	6,5	9,5	9,5	3,70
	AX-RC04410167-DE	120	152	136	135	94	7		–	5,20
	AX-RC03350219-DE			146						6,00
	AX-RC02330307-DE	150	177	160	160	115	7	2		11,4
	AX-RC01750430-DE			182,6						14,3

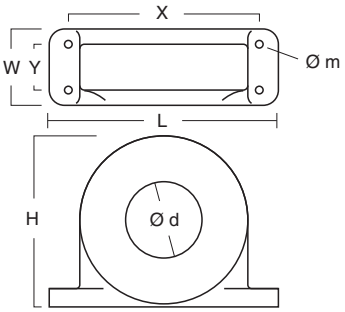
Bobine de réactance c.a. de sortie

Tension	Référence	Dimensions						Poids kg
		A	B2	C2	D	E	F	
200 V	AX-RAO11500026-DE	120	70	120	80	52	5,5	1,78
	AX-RAO07600042-DE	120	70	120	80	52	5,5	1,78
	AX-RAO04100075-DE	120	80	120	80	62	5,5	2,35
	AX-RAO03000105-DE	120	80	120	80	62	5,5	2,35
	AX-RAO01830180-DE	180	85	190	140	55	6	5,5
	AX-RAO01150220-DE	180	85	190	140	55	6	5,5
	AX-RAO00950320-DE	180	85	205	140	55	6	6,5
	AX-RAO00630430-DE	180	95	205	140	65	6	9,1
	AX-RAO00490640-DE	180	95	205	140	65	6	9,1
400 V	AX-RAO16300038-DE	120	70	120	80	52	5,5	1,78
	AX-RAO11800053-DE	120	80	120	80	52	5,5	2,35
	AX-RAO07300080-DE	120	80	120	80	62	5,5	2,35
	AX-RAO04600110-DE	180	85	190	140	55	6	5,5
	AX-RAO03600160-DE	180	85	205	140	55	6	6,5
	AX-RAO02500220-DE	180	95	205	140	55	6	9,1
	AX-RAO02000320-DE	180	105	205	140	85	6	11,7



Inductances de protection

Référence	D Diamètre	Moteur kW	Dimensions						Poids kg
			L	W	H	X	Y	m	
AX-FER2102-RE	21	< 2,2	85	22	46	70	–	5	0,1
AX-FER2515-RE	25	< 15	105	25	62	90	–	5	0,2
AX-FER5045-RE	50	< 45	150	50	110	125	30	5	0,7



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

Dimension des résistances

AX-REM00K1200

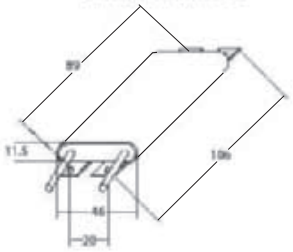


Fig. 1

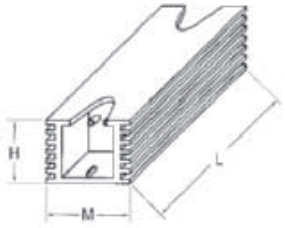


Fig. 2

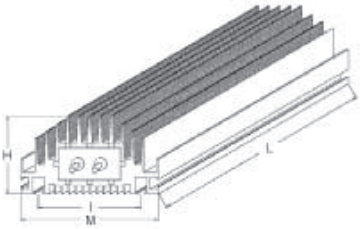


Fig. 3

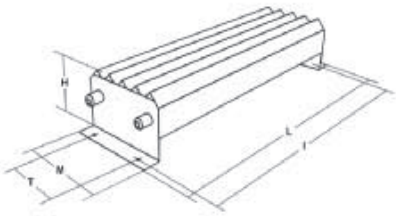
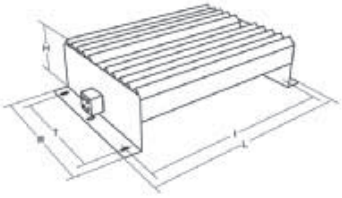


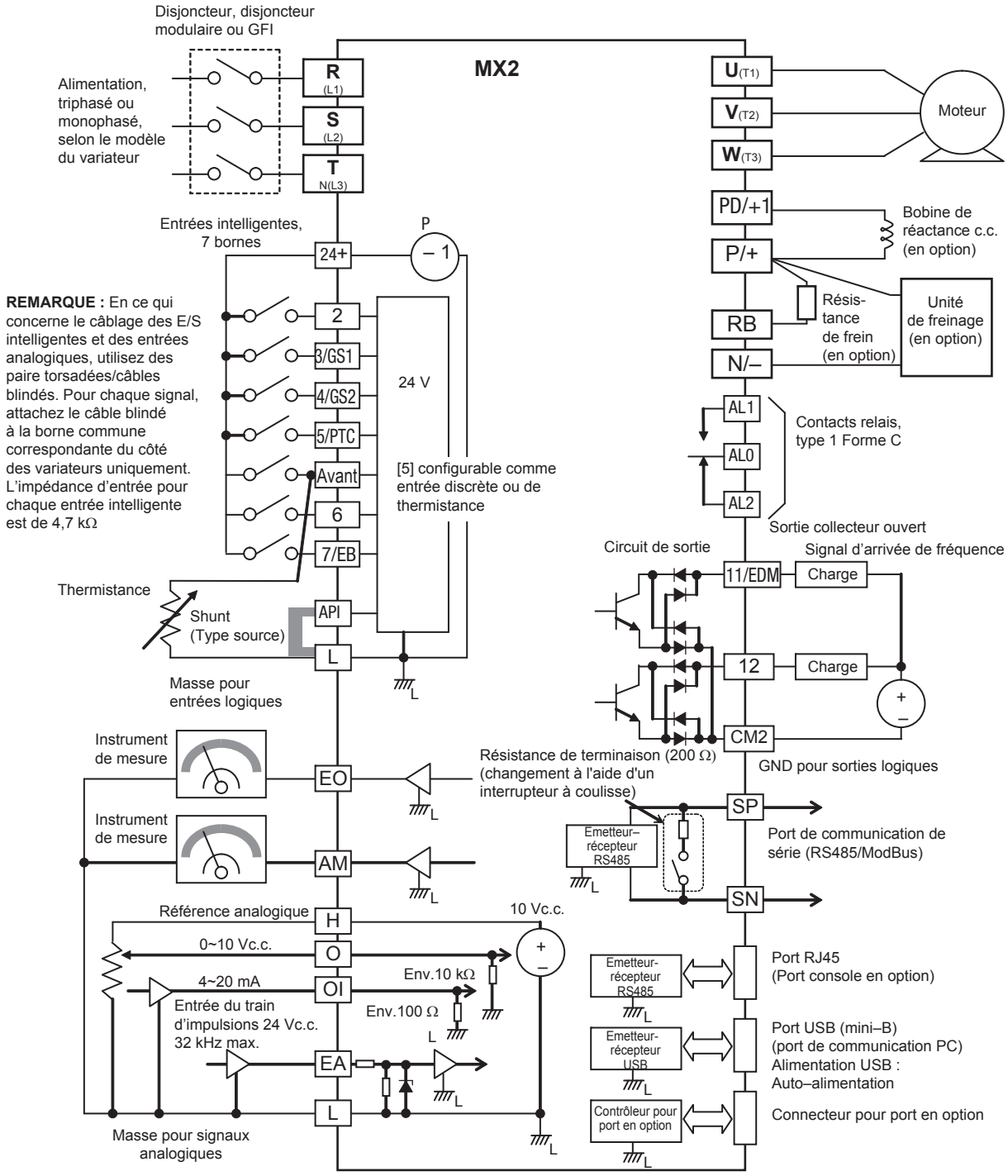
Fig. 4



Type	Fig.	Dimensions					Poids
		L	H	M	I	T	kg
AX-REM00K1400-IE	1	105	27	36	94	–	0,2
AX-REM00K2070-IE							
AX-REM00K2120-IE							
AX-REM00K2200-IE							
AX-REM00K4075-IE		200	27	36	189	–	0,425
AX-REM00K4035-IE							
AX-REM00K4030-IE							
AX-REM00K5120-IE		260	27	36	249	–	0,58
AX-REM00K6100-IE		320	27	36	309	–	0,73
AX-REM00K6035-IE							
AX-REM00K9070-IE	2	200	62	100	74	–	1,41
AX-REM00K9020-IE							
AX-REM00K9017-IE							
AX-REM01K9070-IE	3	365	73	105	350	70	4
AX-REM01K9017-IE							
AX-REM02K1070-IE	4	310	100	240	295	210	7
AX-REM02K1017-IE							
AX-REM03K5035-IE		365	100	240	350	210	8
AX-REM03K5010-IE							

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

Connexions standard



Spécifications borniers

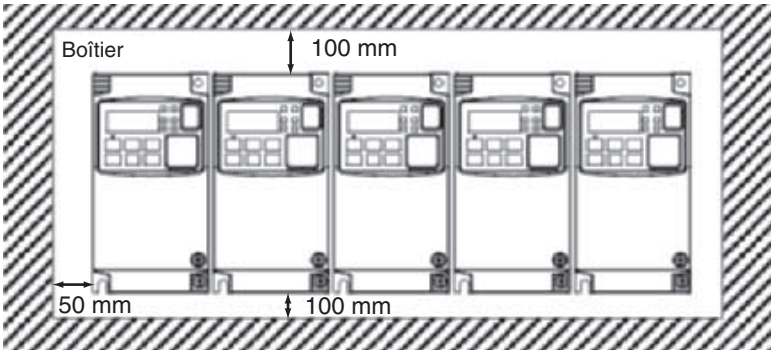
Borne	Nom	Fonction (niveau du signal)
R/L1, S/L2, T/L3	Entrée d'alimentation circuit principal	Utilisée pour connecter la ligne d'alimentation au driver. Les drivers avec une alimentation d'entrée monophasée 200 V utilisent uniquement les bornes R/L1 et N (T/L3) ; la borne S/L2 n'est pas disponible pour ces unités
U/T1, V/T2, W/T3	Sortie variateur	Utilisée pour connecter le moteur.
PD/+1, P/+	Borne de la bobine de réactance c.c. externe	Normalement connectées par le cavalier de court-circuit. Enlevez le cavalier de court-circuit entre +1 et P/+2 si une bobine de réactance c.c. est connectée.
P/+, N/–	Borne de l'unité de freinage régénératif	Connecter les unités de freinage régénératif (si un couple de freinage est requis)
P/+, RB	Bornes de la résistance de freinage	Connexion de résistance de freinage (en option, si un couple de freinage est requis)
⏚	Mise à la terre	Pour la mise à la terre (la mise à la terre doit être conforme la législation locale)

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

Circuit de contrôle

Type	N°	Nom du signal	Fonction	Niveau du signal
Signaux d'entrée numériques	API	Entrée intelligente conjointe	Type source : si [P24] est connecté à [1] – [7], les entrées sont activées Type de radiateur : si [L] est connecté à [1] – [7], les entrées sont activées	–
	P24	24 Vc.c. interne	24 Vc.c., 30 mA	24 Vc.c., 100 mA
	1	Sélection 1 de l'entrée multifonction	Réglage par défaut : Avant / Arrêt	27 Vc.c. max.
	2	Sélection 2 de l'entrée multifonction	Réglage par défaut : Inverse / Arrêt	
	3/GS1	Sélection de l'entrée multifonction 3 / entrée d'arrêt sécurisée 1	Réglage par défaut : Erreur externe	
	4/GS2	Sélection de l'entrée multifonction 4 / entrée d'arrêt sécurisée 2	Réglage par défaut : Réinitialisation	
	5/PTC	Sélection de l'entrée multifonction 5 / entrée de thermistance PTC	Réglage par défaut : Référence de vitesse à étapes multiples 1	
	6	Sélection 6 de l'entrée multifonction	Réglage par défaut : Référence de vitesse à étapes multiples 2	
	7/EB	Sélection de l'entrée multifonction 7 / entrée du train d'impulsions B	Réglage par défaut : Jog	
	L	Commun de sélection de l'entrée multifonction (dans ligne supérieure)	–	–
Train d'impulsions	EA	Entrée du train d'impulsions A	Réglage par défaut : Référence de vitesse	32 kHz max. 5 to 24 Vc.c.
	EO	Sortie de train d'impulsions	Fréquence LAD	10 Vc.c. 2 mA 32 kHz max.
Signal d'entrée analogique	H	Alimentation de la consigne de fréquence	10 Vc.c. 10 mA max	
	O	Signal de référence de fréquence de courant	0 à 10 Vc.c. (10 kΩ)	
	OI	Signal de courant de la consigne de fréquence	4 à 20 mA (250 Ω)	
	L	Commun de la consigne de fréquence (ligne en bas)	–	
Signaux de sortie numérique	11/EDM	Sortie logique discrète 1 / sortie EDM	Réglage par défaut : Pendant fonctionnement	27 Vc.c., 50 mA max EDM d'après ISO13849-1
	12	Sortie logique discrète 2	Réglage par défaut : Type d'arrivée de fréquence 1	
	CM2	Sortie logique GND	–	
	AL0	Contact relais commun	Réglage par défaut : Signal d'alarme En fonctionnement normal AL1 – AL0 fermé AL2 – AL0 ouvert	Charge R 250 Vc.a. 2,5 A 30 Vc.c. 3,0 A Charge I 250 Vc.a. 0,2 A 30 Vc.a. 0,7 A
	AL1	Contact relais, normalement ouvert		
	AL2	Contact relais, normalement fermé		
Signal de surveillance	AM	Sortie tension analogique	Réglage par défaut : Fréquence LAD	0 à 10 Vc.c. 1 mA
Comm.	SP	Borne de communication série	Communications ModBus RS485	
	SN			

Montage côte à côte



Perte de chaleur du variateur

200 V triphasé

Modèle 3G3MX2		A2001	A2002	A2004	A2007	A2015	A2022	A2037	A2055	A2075	A2110	A2150
Capacité du variateur kVA	200 VT	0,4	0,6	1,2	2,0	3,3	4,1	6,7	10,3	13,8	19,3	23,9
	200 CT	0,2	0,5	1,0	1,7	2,7	3,8	6,0	8,6	11,4	16,2	20,7
	240 VT	0,4	0,7	1,4	2,4	3,9	4,9	8,1	12,4	16,6	23,2	28,6
	240 CT	0,3	0,6	1,2	2,0	3,3	4,5	7,2	10,3	13,7	19,5	24,9
Courant nominal (A) en VT		1,2	1,9	3,4	6,0	9,6	12,0	19,6	30,0	40,0	56,0	69,0
Courant nominal (A) en CT		1,0	1,6	3,0	5,0	8,0	11,0	17,5	25,0	33,0	47,0	60,0
Perte de chaleur totale		12	22	30	48	79	104	154	229	313	458	625
Efficacité en charge nominale		89,5	90	93	94	95	95,5	96	96	96	96	96
Méthode de refroidissement		Refroidissement automatique			Refroidissement forcé par circulation d'air							

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

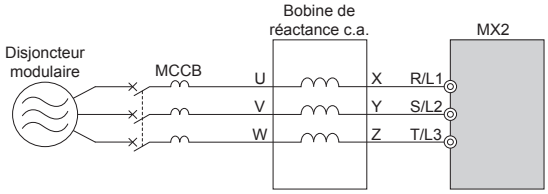
Classe 200 V monophasé

Modèle 3G3MX2		AB001	AB002	AB004	AB007	AB015	AB022
Capacité du variateur kVA	200 V VT	0,4	0,6	1,2	2,0	3,3	4,1
	200 V CT	0,2	0,5	1,0	1,7	2,7	3,8
	240 V VT	0,4	0,7	1,4	2,4	3,9	4,9
	240 V CT	0,3	0,6	1,2	2,0	3,3	4,5
Courant nominal (A) en VT		1,2	1,9	3,4	6,0	9,6	12,0
Courant nominal (A) en CT		1,0	1,6	3,0	5,0	8,0	11,0
Perte de chaleur totale		12	22	30	48	79	104
Efficacité en charge nominale		89,5	90	93	94	95	95,5
Méthode de refroidissement		Refroidissement automatique				Refroidissement forcé par circulation d'air	

400 V triphasé

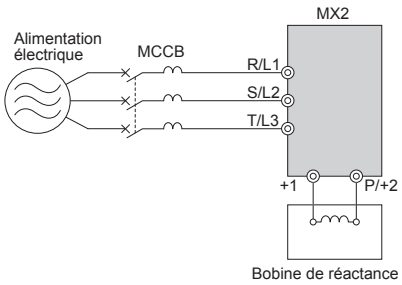
Modèle 3G3MX2		A4004	A4007	A4015	A4022	A4030	A4040	A4055	A4075	A4110	A4150
Capacité du variateur kVA	380 V VT	1,3	2,6	3,5	4,5	5,7	7,3	11,5	15,1	20,4	25,0
	380 V CT	1,1	2,2	3,1	3,6	4,7	6,0	9,7	11,8	15,7	20,4
	480 V VT	1,7	3,4	4,4	5,7	7,3	9,2	14,5	19,1	25,7	31,5
	480 V CT	1,4	2,8	3,9	4,5	5,9	7,6	12,3	14,9	19,9	25,7
Courant nominal (A) en VT		2,1	4,1	5,4	6,9	8,8	11,1	17,5	23,0	31,0	38,0
Courant nominal (A) en CT		1,8	3,4	4,8	5,5	7,2	9,2	14,8	18,0	24,0	31,0
Perte de chaleur totale		35	56	96	116	125	167	229	296	411	528
Efficacité en charge nominale		92	93	94	95	96	96	96	96,2	96,4	96,6
Méthode de refroidissement		Refroidissement automatique		Refroidissement forcé par circulation d'air							

Bobine de réactance c.a. d'entrée



Modèles 200 V triphasés				Modèles 400 V			
Puissance moteur maxi applicable kW	Référence	Courant A	Inductance mH	Puissance moteur max. applicable kW	Référence	Courant A	Inductance mH
1,5	AX-RAI02800080-DE	8,0	2,8	1,5	AX-RAI07700050-DE	5,0	7,7
3,7	AX-RAI00880200-DE	20,0	0,88	4,0	AX-RAI03500100-DE	10,0	3,5
7,5	AX-RAI00350335-DE	33,5	0,35	7,5	AX-RAI01300170-DE	17,0	1,3
15	AX-RAI00180670-DE	67,0	0,18	15	AX-RAI00740335-DE	33,5	0,74

DC Réactance



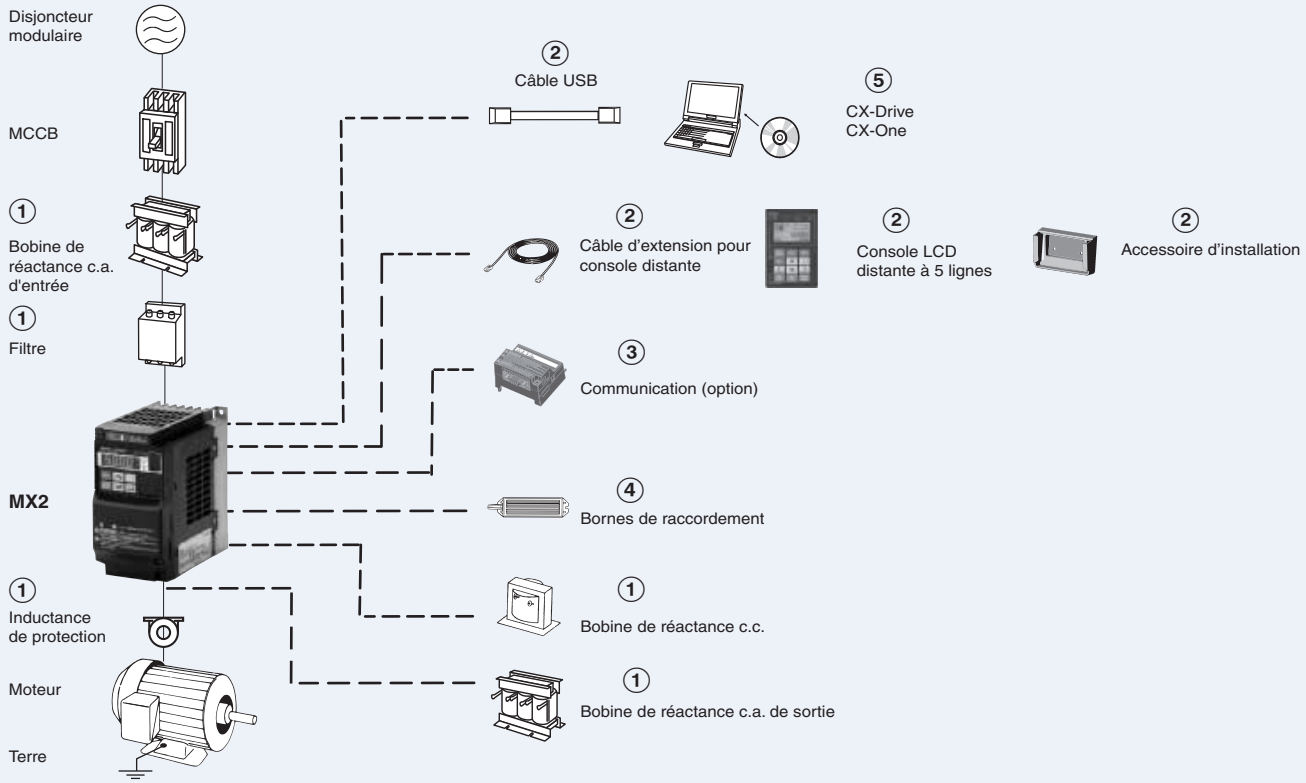
Modèles 200 V				Modèles 400 V			
Puissance moteur maxi applicable kW	Référence	Courant A	Inductance mH	Puissance moteur max. applicable kW	Référence	Courant A	Inductance mH
0,2	AX-RC21400016-DE	1,6	21,4	0,4	AX-RC43000020-DE	2,0	43,0
0,4	AX-RC10700032-DE	3,2	10,7	0,7	AX-RC27000030-DE	3,0	27,0
0,7	AX-RC06750061-DE	6,1	6,75	1,5	AX-RC14000047-DE	4,7	14,0
1,5	AX-RC03510093-DE	9,3	3,51	2,2	AX-RC10100069-DE	6,9	10,1
2,2	AX-RC02510138-DE	13,8	2,51	3,0	AX-RC08250093-DE	9,3	8,25
3,7	AX-RC01600223-DE	22,3	1,60	4,0	AX-RC06400116-DE	11,6	6,40
5,5	AX-RC01110309-DE	30,9	1,11	5,5	AX-RC04410167-DE	16,7	4,41
7,5	AX-RC00840437-DE	43,7	0,84	7,5	AX-RC03350219-DE	21,9	3,35
11,0	AX-RC00590614-DE	61,4	0,59	11,0	AX-RC02330307-DE	30,7	2,33
15,0	AX-RC00440859-DE	85,9	0,44	15,0	AX-RC01750430-DE	43,0	1,75

Sortie c.a. Réactance

Modèles 200 V				Modèles 400 V			
Puissance moteur maxi applicable kW	Référence	Courant A	Inductance mH	Puissance moteur max. applicable kW	Référence	Courant A	Inductance mH
0,4	AX-RAO11500026-DE	2,6	11,50	1,5	AX-RAO16300038-DE	3,8	16,30
0,75	AX-RAO07600042-DE	4,2	7,60				
1,5	AX-RAO04100075-DE	7,5	4,10				
2,2	AX-RAO03000105-DE	10,5	3,00	2,2	AX-RAO11800053-DE	5,3	11,80
3,7	AX-RAO01830160-DE	16,0	1,83	4,0	AX-RAO07300080-DE	8,0	7,30
5,5	AX-RAO01150220-DE	22,0	1,15	5,5	AX-RAO04600110-DE	11,0	4,60
7,5	AX-RAO00950320-DE	32,0	0,95	7,5	AX-RAO03600160-DE	16,0	3,60
11	AX-RAO00630430-DE	43,0	0,63	11	AX-RAO02500220-DE	22,0	2,50
15	AX-RAO00490640-DE	64,0	0,49	15	AX-RAO02000320-DE	32,0	2,00

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

Références de commande



3G3MX2

Caractéristiques					Modèle	
Classe de tension	Couple constant		Couple variable		IP20	IP54
	Puissance moteur max. kW	Courant nominal A	Puissance moteur max. kW	Courant nominal A		
Monophasé, 200 V	0,1	1,0	0,2	1,2	3G3MX2-AB001-E	3G3MX2-DB001-E/EC
	0,2	1,6	0,4	1,9	3G3MX2-AB002-E	3G3MX2-DB002-E/EC
	0,4	3,0	0,55	3,5	3G3MX2-AB004-E	3G3MX2-DB004-E/EC
	0,75	5,0	1,1	6,0	3G3MX2-AB007-E	3G3MX2-DB007-EC
	1,5	8,0	2,2	9,6	3G3MX2-AB015-E	3G3MX2-DB015-EC
	2,2	11,0	3,0	12,0	3G3MX2-AB022-E	3G3MX2-DB022-EC
Triphasé 200 V	0,1	1,0	0,2	1,2	3G3MX2-A2001-E	3G3MX2-D2001-E/EC
	0,2	1,6	0,4	1,9	3G3MX2-A2002-E	3G3MX2-D2002-E/EC
	0,4	3,0	0,55	3,5	3G3MX2-A2004-E	3G3MX2-D2004-E/EC
	0,75	5,0	1,1	6,0	3G3MX2-A2007-E	3G3MX2-D2007-E/EC
	1,5	8,0	2,2	9,6	3G3MX2-A2015-E	3G3MX2-D2015-EC
	2,2	11,0	3,0	12,0	3G3MX2-A2022-E	3G3MX2-D2022-EC
	3,7	17,5	5,5	19,6	3G3MX2-A2037-E	3G3MX2-D2037-EC
	5,5	25,0	7,5	30,0	3G3MX2-A2055-E	3G3MX2-D2055-EC
	7,5	33,0	11	40,0	3G3MX2-A2075-E	3G3MX2-D2075-EC
	11	47,0	15	56,0	3G3MX2-A2110-E	3G3MX2-D2110-EC
	15	60,0	18,5	69,0	3G3MX2-A2150-E	3G3MX2-D2150-EC
Triphasé 400 V	0,4	1,8	0,75	2,1	3G3MX2-A4004-E	3G3MX2-D4004-EC
	0,75	3,4	1,5	4,1	3G3MX2-A4007-E	3G3MX2-D4007-EC
	1,5	4,8	2,2	5,4	3G3MX2-A4015-E	3G3MX2-D4015-EC
	2,2	5,5	3,0	6,9	3G3MX2-A4022-E	3G3MX2-D4022-EC
	3,0	7,2	4,0	8,8	3G3MX2-A4030-E	3G3MX2-D4030-EC
	4,0	9,2	5,5	11,1	3G3MX2-A4040-E	3G3MX2-D4040-EC
	5,5	14,8	7,5	17,5	3G3MX2-A4055-E	3G3MX2-D4055-EC
	7,5	18,0	11	23,0	3G3MX2-A4075-E	3G3MX2-D4075-EC
	11	24,0	15	31,0	3G3MX2-A4110-E	3G3MX2-D4110-EC
	15	31,0	18,5	38,0	3G3MX2-A4150-E	3G3MX2-D4150-EC

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

① Filtres de ligne

Variateur de fréquence		Filtre de ligne Rasmi		Filtre de ligne Schaffner	
Tension	Modèle 3G3MX2-□	Référence AX-FIM	Courant (A)	Référence AX-FIM	Courant (A)
Mono-phasé 200 Vc.a.	AB001 / AB002 / AB004	1010-RE	10	1010-SE-V1	8
	AB007	1014-RE	14	1024-SE-V1	27
	AB015 / AB022	1024-RE	24	1024-SE-V1	27
Triphasé 200 Vc.a.	A2001 / A2002 / A2004 / A2007	2010-RE	10	2010-SE-V1	7,8
	A2015 / A2022	2020-RE	20	2020-SE-V1	16
	A2037	2030-RE	30	2030-SE-V1	25
	A2055 / A2075	2060-RE	60	2060-SE-V1	50
	A2110	2080-RE	80	2080-SE-V1	75
	A2150	2100-RE	100	2100-SE-V1	100
Triphasé 400 Vc.a.	A4004 / A4007	3005-RE	5	3005-SE-V1	6
	A4015 / A4022 / A4030	3010-RE	10	3010-SE-V1	12
	A4040	3014-RE	14	3014-SE-V1	15
	A4055 / A4075	3030-RE	30	3030-SE-V1	29
	A4110 / A4150	3050-RE	50	3050-SE-V1	48

① Bobines de réactance c.a. d'entrée

Variateur de fréquence		Bobine de réactance c.a.
Tension	Modèle 3G3MX2-□	Référence
200 Vc.a. triphasé	A2002 / A2004 / A2007	AX-RAI02800080-DE
	A2015 / A2022 / A2037	AX-RAI00880200-DE
	A2055 / A2075	AX-RAI00350335-DE
	A2110 / A2150	AX-RAI00180670-DE
200 Vc.a. monophasé	AB002 / AB004	En cours de développement
	AB007	
	AB015 / AB022	
400 Vc.a. triphasé	A4004 / A4007 / A4015	AX-RAI07700050-DE
	A4022 / A4030 / A4040	AX-RAI03500100-DE
	A4055 / A4075	AX-RAI01300170-DE
	A4110 / A4150	AX-RAI00740335-DE

① Bobines de réactance c.c.

200 V monophasé		200 V triphasé		400 V triphasé	
Variateur de fréquence	Bobine de réactance c.c.	Variateur de fréquence	Bobine de réactance c.c.	Variateur de fréquence	Bobine de réactance c.c.
3G3MX2-AB001	AX-RC10700032-DE	3G3MX2-A2001	AX-RC21400016-DE	3G3MX2-A4004	AX-RC43000020-DE
3G3MX2-AB002		3G3MX2-A2002		3G3MX2-A4007	AX-RC27000030-DE
3G3MX2-AB004	AX-RC06750061-DE	3G3MX2-A2004	AX-RC10700032-DE	3G3MX2-A4015	AX-RC14000047-DE
3G3MX2-AB007	AX-RC03510093-DE	3G3MX2-A2007	AX-RC06750061-DE	3G3MX2-A4022	AX-RC10100069-DE
3G3MX2-AB015	AX-RC02510138-DE	3G3MX2-A2015	AX-RC03510093-DE	3G3MX2-A4030	AX-RC08250093-DE
3G3MX2-AB022	AX-RC01600223-DE	3G3MX2-A2022	AX-RC02510138-DE	3G3MX2-A4040	AX-RC06400116-DE
–		3G3MX2-A2037	AX-RC01600223-DE	3G3MX2-A4055	AX-RC04410167-DE
		3G3MX2-A2055	AX-RC01110309-DE	3G3MX2-A4075	AX-RC03350219-DE
		3G3MX2-A2075	AX-RC00840437-DE	3G3MX2-A4011	AX-RC02330307-DE
		3G3MX2-A2011	AX-RC00590614-DE	3G3MX2-A4015	AX-RC01750430-DE
		3G3MX2-A2015	AX-RC00440859-DE	–	

① Inductances de protection

Modèle	Diamètre	Description
AX-FER2102-RE	21	Pour moteurs 2,2 kW ou inférieurs
AX-FER2515-RE	25	Pour moteurs de 15 kW max.
AX-FER5045-RE	50	Pour moteurs de 45 kW max.

① Bobine de réactance c.a. de sortie

Variateur de fréquence		Bobine de réactance c.a.
Tension	Modèle 3G3MX2-□	Référence
200 Vc.a.	A2001 / A2002 / A2004 AB001 / AB002 / AB004	AX-RAO11500026-DE
	A2007 / AB007	AX-RAO07600042-DE
	A2015 / AB015	AX-RAO04100075-DE
	A2022 / AB022	AX-RAO03000105-DE
	A2037	AX-RAO01830160-DE
	A2055	AX-RAO01150220-DE
	A2075	AX-RAO00950320-DE
	A2110	AX-RAO00630430-DE
	A2150	AX-RAO00490640-DE
400 Vc.a.	A4004 / A4007 / A4015	AX-RAO16300038-DE
	A4022	AX-RAO11800053-DE
	A4030 / A4040	AX-RAO07300080-DE
	A4055	AX-RAO04600110-DE
	A4075	AX-RAO03600160-DE
	A4110	AX-RAO02500220-DE
	A4150	AX-RAO02000320-DE

② Accessoires

Types	Modèle	Description	Fonctions
Console numérique	AX-OP05-E	Console LCD distante	Console LCD distante à 2 lignes avec fonction copie, longueur de câble de 3 m max.
	3G3AX-CAJOP300-EE	Câble de console déportée	Câble de 3 mètres pour le raccordement de la console déportée
	3G3AX-OP01	Console LED distante	Console LED distante, longueur de câble max. 3 m
	4X-KITMINI	Kit de montage pour console LED	Kit de montage pour console LED sur le panneau
	3G3AX-OP05-H-E	Support de l'opérateur	Support pour placer le AX-OP05-E à l'intérieur de l'armoire
Accessoires	AX-CUSBM002-E	Câble de configuration PC	Connecteur de câble mini USB à USB

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

③ Cartes d'options de communication

Types	Modèle	Description	Fonctions
Options de communication	3G3AX-MX2-PRT	Carte Profibus en option	Utilisée pour mettre en marche ou arrêter le variateur, définir ou référencer des paramètres, et surveiller la fréquence de sortie, le courant de sortie, ou des éléments similaires par le biais de communications avec le contrôleur hôte.
	3G3AX-MX2-DRT	Carte optionnelle DeviceNet	
	3G3AX-MX2-ECT	Carte en option Ethercat	
	3G3AX-MX2-CRT	Carte en option CompoNet	
	3G3AX-MX2-MRT	Carte en option Mechatrolink II	
	3G3AX-MX2-EIP	Carte optionnelle IP Ethernet	

④ Unité de freinage, unité de résistance de freinage

Variateur de fréquence					Unité de résistance de freinage					
Tension	Puissance moteur max. kW	Variateur 3G3MX2□		Résistance min. connectable Ω	Type monté sur le variateur (3 %ED, 10 sec. max.)		Couple de freinage %	Type monté sur le variateur (10 %ED, 10 sec. max.)		Couple de freinage %
		Triphasé	Mono-phasé		Type AX-	Résist Ω		Type AX-	Résist Ω	
200 V (monophasé ou triphasé)	0,12	2001	B001	100	REM00K1400-IE	400	200	REM00K1400-IE	400	200
	0,25	2002	B002				180			180
	0,55	2004	B004		REM00K1200-IE	200	180	REM00K1200-IE	200	180
	1,1	2007	B007	50			100	REM00K2070-IE	70	200
	1,5	2015	B015		REM00K2070-IE	70	140	REM00K4075-IE	75	130
	2,2	2022	B022	35			90	REM00K4035-IE	35	180
	4,0	2040	–		REM00K4075-IE	75	50	REM00K6035-IE	35	100
	5,5	2055	–	20	REM00K4035-IE	35	75	REM00K9020-IE	20	150
	7,5	2075	–	17			55	REM01K9017-IE	17	110
	11	2110	–		REM00K6035-IE	35	40	REM02K1017-IE	17	75
	15	2150	–	10	REM00K9017-IE	17	55	REM03K5010-IE	10	95
400 V (triphasé)	0,55	4004	–	180	REM00K1400-IE	400	200	REM00K1400-IE	400	200
	1,1	4007	–				200			200
	1,5	4015	–		REM00K1200-IE	200	190	REM00K2200-IE	200	190
	2,2	4022	–	100	REM00K2200-IE	200	130	REM00K5120-IE	120	200
	3,0	4030	–		REM00K2120-IE	120	160			160
	4,0	4040	–				120	REM00K6100-IE	100	140
	5,5	4055	–	70	REM00K4075-IE	75	140	REM00K9070-IE	70	150
	7,5	4075	–				100	REM01K9070-IE	70	110
	11	4110	–		REM00K6100-IE	100	50	REM02K1070-IE	70	75
	15	4150	–	35	REM00K9070-IE	70	55	REM03K5035-IE	35	110

⑤ Logiciel informatique

Types	Modèle	Description	Installation
Logiciel	CX-Drive	Logiciel PC	Utilitaire de configuration et de surveillance
	CX-One	Logiciel PC	Utilitaire de configuration et de surveillance
	Économiseur	Logiciel PC	Outil logiciel permettant le calcul d'économie d'énergie

TOUTES LES DIMENSIONS INDIQUEES SONT EN MILLIMETRES.

Pour convertir des millimètres en pouces, multipliez par 0,03937. Pour convertir les grammes en onces, multipliez par 0,03527.

Cat. No. I113E-FR-03

Les produits étant sans cesse améliorés, ces caractéristiques peuvent être modifiées sans préavis.

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

JX

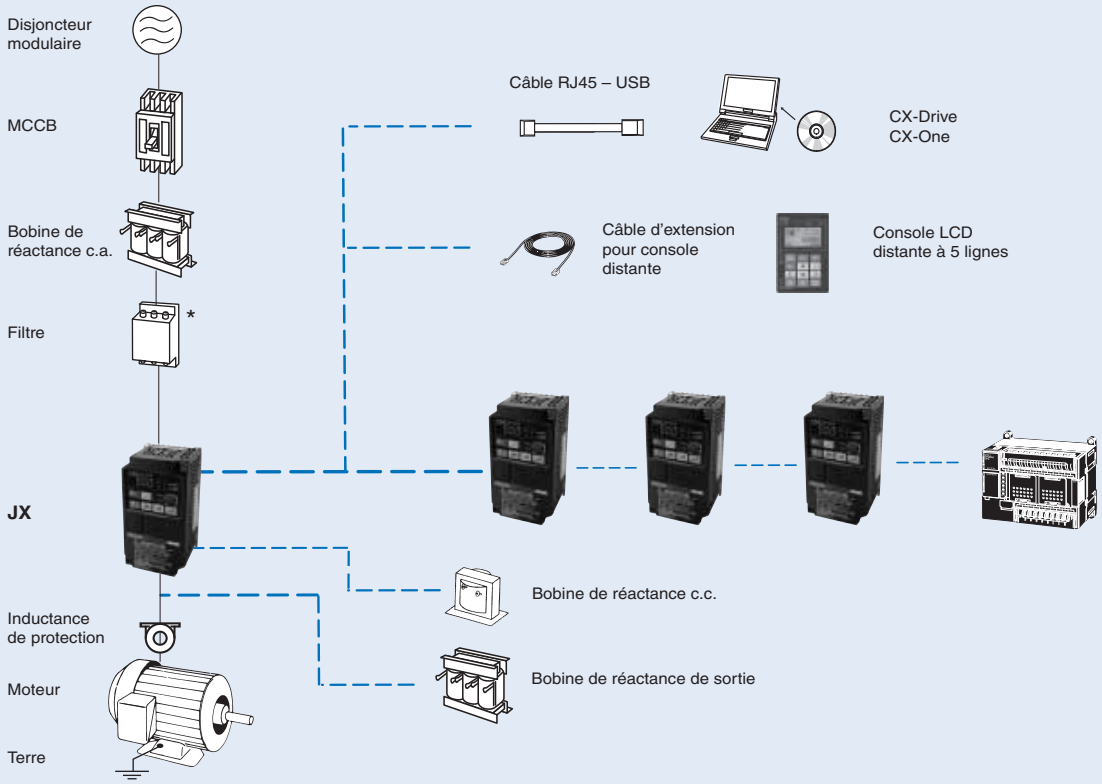
Complet et compact

- Variateur à contrôle V/F
- Montage côte à côte
- Filtre CEM intégré
- Modbus RS-485 intégré
- Fonction de détection de surcharge (150 % pendant 60 s)
- PID
- Suppression des micro-surtensions
- Économie d'énergie automatique
- Arrêt d'urgence
- Réglage de deux moteurs possible
- Réduction automatique de la fréquence de découpage
- Entrée de thermistance PTC
- Commande des ventilateurs de refroidissement
- Logiciel de configuration PC : CX-Drive
- CE, UL, cUL, RoHS

Puissances

- Modèles 200 V monophasé de 0,2 à 2,2 kW
- Modèles 200 V triphasé de 0,2 à 7,5 kW
- Modèles 400 V triphasé de 0,4 à 7,5 kW

Configuration du système

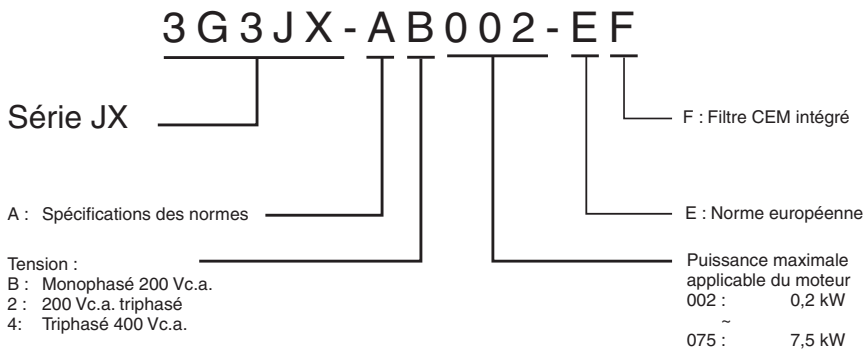


* Requis uniquement pour 200 V triphasé ou pour compatibilité C1 sur les modèles 400 V triphasé

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

Caractéristiques

Légende des références



Modèles 200 V

Monophasé : 3G3JX□			AB002	AB004	AB007	AB015	AB022	–	–	–
Triphasé : 3G3JX□			A2002	A2004	A2007	A2015	A2022	A2037	A2055	A2075
Moteur kW*1	Capacité de moteur applicable		0,2	0,4	0,75	1,5	2,2	3,7	5,5	7,5
Caractéristiques de sortie	Capacité du variateur kVA	200 V	0,4	0,9	1,3	2,4	3,4	5,5	8,3	11,0
		240 V	0,5	1,0	1,6	2,9	4,1	6,6	9,9	13,3
	Courant de sortie nominal (A)		1,4	2,6	4,0	7,1	10,0	15,9	24,0	32,0
	Tension de sortie max.		Proportionnelle à la tension d'entrée : 0 … 240 V							
	Fréquence de sortie max.		400 Hz							
Alimentation électrique	Tension et fréquence nominales d'entrée		Monophasé 200 à 240 V 50 / 60 Hz Triphasé 200 à 240 V 50 / 60 Hz							
	Courant d'entrée nominal (A) 200 V triphasé		1,8	3,4	5,2	9,3	13,0	20,0	30,0	40,0
	Courant d'entrée nominal (A) 200 V monophasé		3,1	5,8	9,0	16,0	22,5	–	–	–
	Variation de tension autorisée		–15 % … +10 %							
	Variation de fréquence autorisée		+5 %							
Filtre intégré			Filtre CEM (C1 monophasé)							
Couple de freinage		En décélération sur temps court À la rétroaction du condensateur	Environ 50 %			50 % pour Triphasé 20 à 40 % pour monophasé	Environ 20 % à 40 %		environ 20 %	
Méthode de refroidissement			Refroidissement automatique			Refroidissement forcé par circulation d'air				

*1 Sur la base d'un moteur standard triphasé.

Modèles 400 V

Triphasé : 3G3JX□			A4004	A4007	A4015	A4022	A4040	A4055	A4075
Moteur kW*1	Capacité de moteur applicable		0,4	0,75	1,5	2,2	4,0	5,5	7,5
Caractéristiques de sortie	Capacité du variateur kVA	380 V	0,9	1,6	2,5	3,6	5,6	8,5	10,5
		480 V	1,2	2,0	3,1	4,5	7,1	10,8	13,3
	Courant de sortie nominal (A)		1,5	2,5	3,8	5,5	8,6	13,0	16,0
	Tension de sortie max.		Proportionnelle à la tension d'entrée : 0 … 480 V						
	Fréquence de sortie max.		400 Hz						
Alimentation électrique	Tension et fréquence nominales d'entrée		Triphasé 380 à 480 V 50 / 60 Hz						
	Courant d'entrée nominal (A)		2,0	3,3	5,0	7,0	11,0	16,5	20,0
	Variation de tension autorisée		–15 % … +10 %						
	Variation de fréquence autorisée		+5 %						
Filtre intégré			Filtre CEM catégorie C2						
Couple de freinage		En décélération sur temps court À la rétroaction du condensateur	Environ 50 %		Environ 20 % à 40 %			Environ 20 %	
Méthode de refroidissement			Refroidissement automatique		Refroidissement forcé par circulation d'air				

*1 Sur la base d'un moteur standard triphasé.

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

Caractéristiques

Spécifications communes

Référence modèle 3G3JX□		Caractéristiques
Fonctions de contrôle	Méthodes de contrôle	Modulation sinusoïdale phase-à-phase PWM (V/f)
	Plage de fréquence de sortie	0,5 à 400 Hz
	Précision de la fréquence	Valeur de consigne numérique : ±0,01 % de la fréquence max.
		Valeur de consigne analogique : ±0,4 % de la fréquence max. (25 ±10 ºC)
	Résolution de la valeur de consigne de fréquence	Valeur de consigne numérique : 0,1 Hz
		Valeur de consigne analogique : 1/1 000 de la fréquence maximale
	Résolution de la fréquence de sortie	0,1 Hz
	Capacité de surcharge	150 % du courant de sortie nominal pendant une minute
	Valeur de consigne de fréquence	0 à 10 Vc.c. (10 kΩ), 4 à 20 mA (250 Ω), volume de réglage de fréquence (sélectionnable), RS485 Modbus
	Caractéristiques V/f	Couple constant / réduit
Fonctionnalité	Signaux d'entrée	FW (avant), RV (inverse), CF1 à CF4 (vitesse à étapes multiples), JG (Jog pas à pas), DB (freinage c.c. à injection externe), SET (2e fonction), 2CH (accélération / décélération en 2 étapes), FRS (rotation libre), EXT (déclenchement externe), USP (protection antidémarrage automatique), SFT (verrouillage logiciel), AT (sélection de la fonction d'entrée de courant analogique), RS (réinitialisation), PTC (entrée de thermistance), STA (démarrage 3 fils), STP (arrêt 3 fils), F/R (avant / inverse 3 fils), PID (sélection de PID), PIDC (réinitialisation d'intégrale PID), UP (haut de la fonction haut / bas), DWN (bas de la fonction haut / bas), UDC (effacement des données de la fonction haut / bas), OPE (mode OPE forcé), ADD (ajout de fréquence), F-TM (bornier forcé), RDY (prêt à fonctionner), SP-SET (réglage spécial), EMR (arrêt d'urgence)
	Signaux de sortie	RUN (pendant le fonctionnement), FA1 (arrivée de fréquence 1), FA2 (arrivée de fréquence 2), OL (avertissement de surcharge), OD (déviation PID excessive), AL (alarme), DC (détection de déconnexion d'entrée analogique), FBV (sortie d'état du bloc fonction PID), NDc (erreur réseau), LOG (résultat d'opération logique), ODc (option de communication, déconnectée), LOC (charge légère)
	Fonctions standard	Fonction AVR, sélection des caractéristiques V/f, limites supérieure / inférieure, vitesse à 16 étapes, réglage de la fréquence de démarrage, fonctionnement pas à pas, réglage de la fréquence de découpage, contrôle PID, saut de fréquence, réglage de gain / pente analogique, accélération / décélération en S, caractéristiques électrothermiques / réglage de niveau, fonction de reprise, augmentation de puissance simplifiée de couple, surveillance de déclenchement, verrouillage logiciel, affichage de conversion de fréquence, protection antidémarrage automatique, fonction 2e contrôle, augmenter / diminuer la vitesse de rotation du moteur, fonction de suppression de surintensité
	Entrées analogiques	2 entrées analogiques 0 à 10 V (20 kΩ), 4 à 20 mA (250 Ω)
	Temps d'accél. / de décél.	0,01 à 3 000 s (sélection ligne / courbe), 2e réglage d'accél. / décél. disponible
	Affichage	Voyants de mode : Run, Program, Power, Alarm, Power, Hz, Amps, Volume
		Console numérique : Disponible pour contrôler la référence de fréquence, le courant de sortie, la fréquence de sortie
Fonctions de protection	Protection contre les surcharges du moteur	Relais électronique de surcharge thermique et entrée de thermistance PTC
	Surintensité instantanée	180 % du courant nominal
	Surcharge	150 % pendant 1 minute
	Surtension	790 V pour les modèles 400 V et 395 pour les modèles 200 V
	Perte momentanée d'alimentation	Les éléments suivants sont sélectionnables : Alarme, Démarrage 0 Hz, fréquence de sortie à l'interruption, fréquence maximum
	Surchauffe de l'ailette de refroidissement	Surveillance de la température et détection d'erreur
	Niveau de protection anti-calage	Sélection du niveau applicable uniquement en vitesse constante ou lors de l'accélération et en vitesse constante
	Erreur de masse	Détection au démarrage
	Indication de charge d'alimentation	Activée lorsque l'élément de commande est sous tension
Conditions ambiantes	Degré de protection	IP20
	Humidité ambiante	90 % HR max. (sans condensation)
	Température de stockage	–20 ºC … +65 ºC (température sur une courte période pendant le transport)
	Température ambiante	–10 °C … 50 °C (la fréquence de découpage et le courant de sortie doivent être réduits au-delà de 40 °C.)
	Installation	En intérieur (pas de gaz corrosifs, poussières, etc.)
	Hauteur de l'installation	1 000 m max.
	Vibrations	5,9 m/s^2 (0,6 G), 10 à 55 Hz (conforme à la méthode de test spécifiée dans la norme JIS C0040 (1999).)

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

Dimensions

Type IP 20 de 0,2 à 7,5 kW

Figure 1

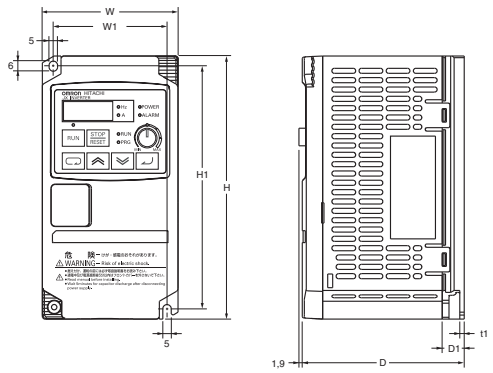
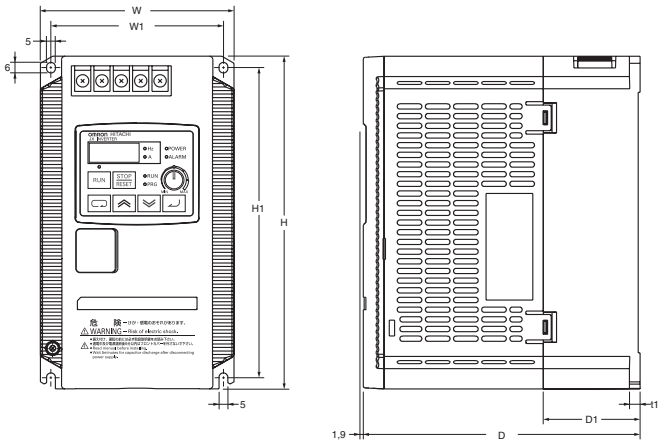


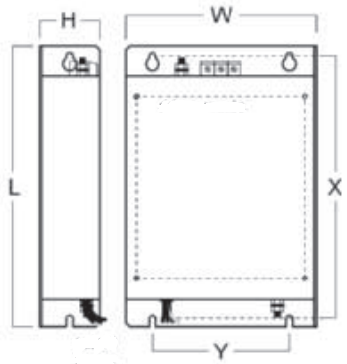
Figure 2



Classe de tension	Puissance moteur max. applicable kW	Modèle de variateur 3G3JX□	Figure	Dimensions en mm							
				W1	H1	W	H	D	t1	D1	Poids
Monophasé, 200 V	0,2	AB002	1	67	143	80	155	95,5	2,6	13	0,8
	0,4	AB004	1					109,5		27	0,9
	0,75	AB007	2	98	176	110	189	130,5		28	1,5
	1,5	AB015	2					157,5	6	55	2,3
	2,2	AB022	2								2,4
Triphasé 200 V	0,2	A2002	1	67	143	80	155	95,5	2,6	13	0,8
	0,4	A2004	1					109,5		27	0,9
	0,75	A2007	1					132,5		50	1,1
	1,5	A2015	2	98	176	110	189	157,5	6	55	2,2
	2,2	A2022	2								2,4
	3,7	A2037	2								
	5,5	A2055	2	164	235	180	250	167,5	1,6	77,5	4,2
	7,5	A2075	2								
Triphasé 400 V	0,4	A4004	2	98	176	110	189	130,5	2,6	28	1,5
	0,75	A4007	2					157,5	6	55	2,3
	1,5	A4015	2								2,4
	2,2	A4022	2								
	4,0	A4040	2								
	5,5	A4055	2	164	235	180	250	167,5	1,6	77,5	4,2
	7,5	A4075	2								

Filtres semelle Rasmi

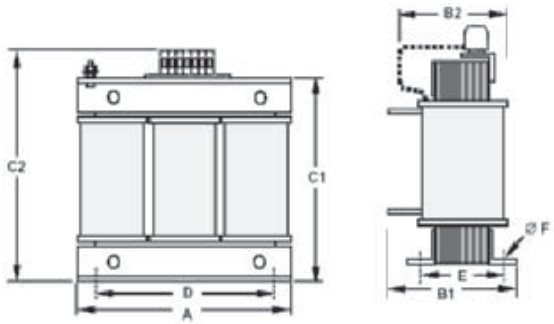
Filtre requis uniquement pour le 200 V monophasé ou le 400 V triphasé pour respecter la classe C1 EMC.



Modèle Rasmi		Dimensions						Poids kg
		W	H	L	X	Y	M	
1 x 200 V	AX-FIJ1006-RE	81	40	193	183	57	M4	0,5
	AX-FIJ1010-RE	112	47	226	216	88	M4	0,6
	AX-FIJ1026-RE	112	47	226	216	88	M4	0,8
3 x 200 V	AX-FIJ2006-RE	81	50	193	183	57	M4	1,0
	AX-FIJ2020-RE	112	50	226	216	88	M4	1,3
	AX-FIJ2040-RE	182	55	289	279	150	M5	2,3
3 x 400 V	AX-FIJ3005-RE	112	45	226	216	88	M4	0,9
	AX-FIJ3011-RE	112	45	226	216	88	M4	1,1
	AX-FIJ3020-RE	182	45	289	279	150	M4	1,7

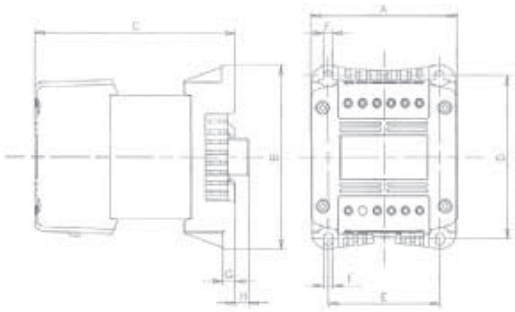
AUDIN - 8, avenue de la malle - 51370 Saint Brice Courcelles - Tel : 03.26.04.20.21 - Fax : 03.26.04.28.20 - Web : http: www.audin.fr - Email : info@audin.fr

Bobine de réactance c.a. d'entrée



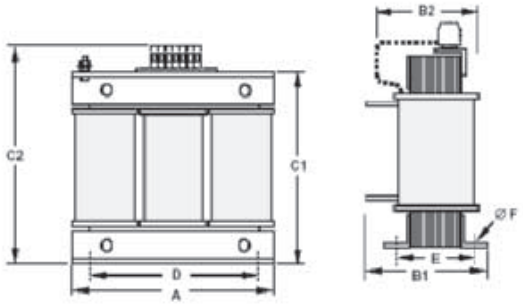
Tension	Référence	Dimensions						Poids kg
		A	B2	C2	D	E	F	
200 V	AX-RAI02800080-DE	120	70	120	80	52	5,5	1,78
	AX-RAI00880175-DE	120	80	120	80	62	5,5	2,35
	AX-RAI00350335-DE	180	85	190	140	55	6	5,5
400 V	AX-RAI07700042-DE	120	70	120	80	52	5,5	1,78
	AX-RAI03500090-DE	120	80	120	80	62	5,5	2,35
	AX-RAI01300170-DE	120	80	120	80	62	5,5	2,50

Bobine de réactance c.c.



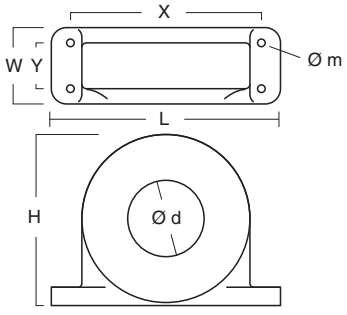
Tension	Référence	Dimensions								Poids kg
		A	B	C	D	E	F	G	H	
200 V	AX-RC21400016-DE	84	113	96	101	66	5	7,5	2	1,22
	AX-RC10700032-DE									
	AX-RC06750061-DE			105						1,60
	AX-RC03510093-DE									
	AX-RC02510138-DE			116						1,95
	AX-RC01600223-DE	108	135	124	120	82	6,5	9,5	9,5	3,20
	AX-RC01110309-DE	120	152	136	135	94	7		–	5,20
	AX-RC00840437-DE			146						6,00
400 V	AX-RC43000020-DE	84	113	96	101	66	5	7,5	2	1,22
	AX-RC27000030-DE			105						1,60
	AX-RC14000047-DE									
	AX-RC10100069-DE			116						1,95
	AX-RC06400116-DE	108	135	133	120	82	6,5	9,5	9,5	3,70
	AX-RC04410167-DE	120	152	136	135	94	7		–	5,20
	AX-RC03350219-DE			146						6,00

Bobine de réactance c.a. de sortie



Tension	Référence	Dimensions						Poids kg
		A	B2	C2	D	E	F	
200 V	AX-RAO11500026-DE	120	70	120	80	52	5,5	1,78
	AX-RAO07600042-DE	120	70	120	80	52	5,5	1,78
	AX-RAO04100075-DE	120	80	120	80	62	5,5	2,35
	AX-RAO03000105-DE	120	80	120	80	62	5,5	2,35
	AX-RAO01830180-DE	180	85	190	140	55	6	5,5
	AX-RAO01150220-DE	180	85	190	140	55	6	5,5
	AX-RAO00950320-DE	180	85	205	140	55	6	6,5
400 V	AX-RAO16300038-DE	120	70	120	80	52	5,5	1,78
	AX-RAO11800053-DE	120	80	120	80	52	5,5	2,35
	AX-RAO07300080-DE	120	80	120	80	62	5,5	2,35
	AX-RAO04600110-DE	180	85	190	140	55	6	5,5
	AX-RAO03600160-DE	180	85	205	140	55	6	6,5

Inductances de protection

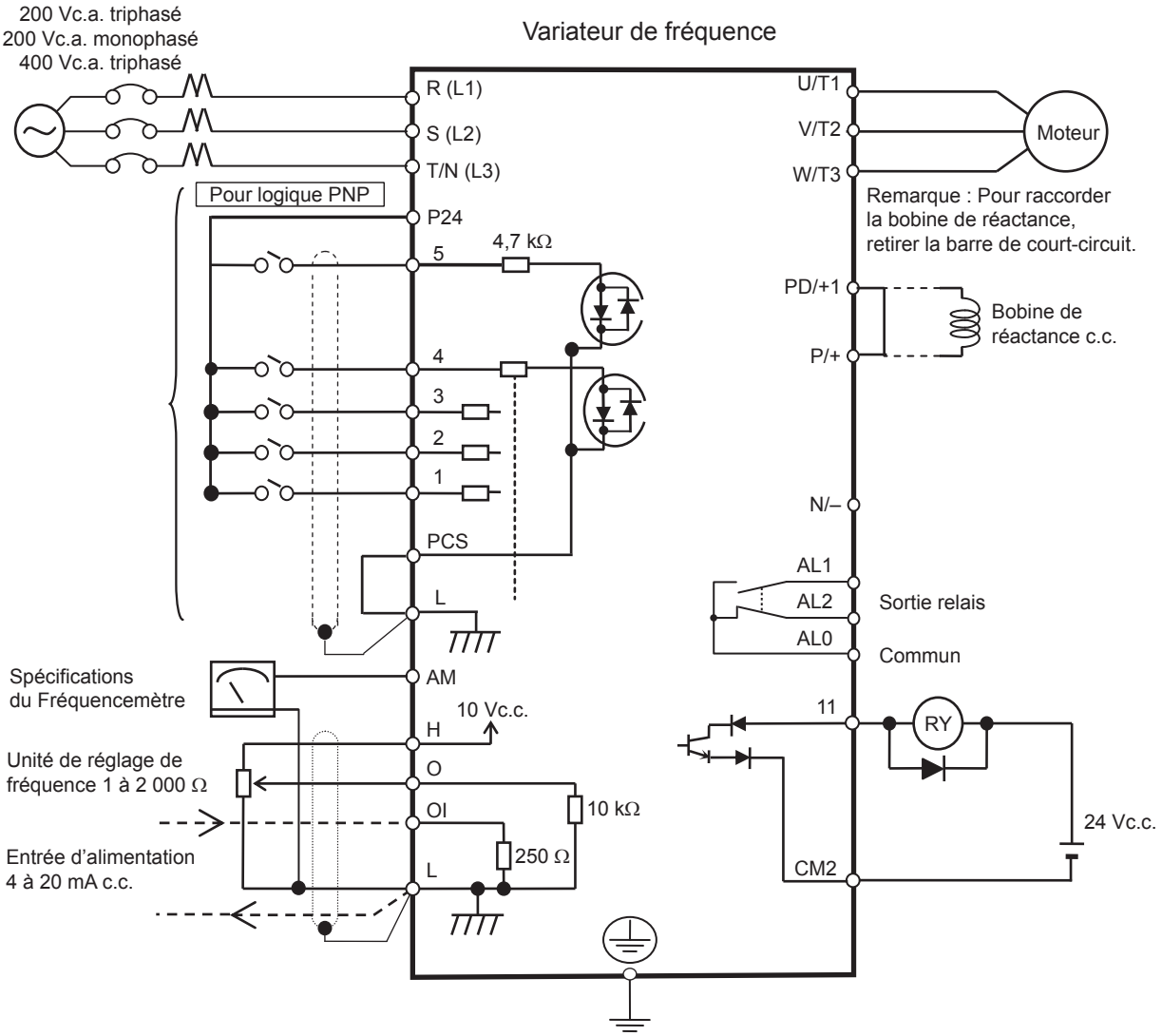


Référence	D Diamètre	Moteur kW	Dimensions						Poids kg
			L	W	H	X	Y	m	
AX-FER2102-RE	21	< 2,2	85	22	46	70	–	5	0,1
AX-FER2515-RE	25	< 15	105	25	62	90	–	5	0,2

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

Installation

Connexions standard



Spécifications borniers

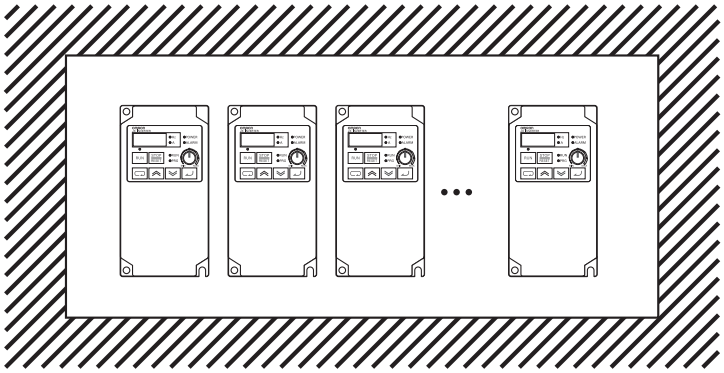
Borne	Nom	Fonction (niveau du signal)
R/L1, S/L2, T/N/L3	Entrée d'alimentation circuit principal	Utilisée pour connecter la ligne d'alimentation au driver. Les drivers avec une alimentation d'entrée monophasée 200 V utilisent uniquement les bornes R/L1 et N (T/L3) ; la borne S/L2 n'est pas disponible pour ces unités
U/T1, V/T2, W/T3	Sortie variateur	Utilisée pour connecter le moteur.
PD/+1, P/+	Borne de la bobine de réactance c.c. externe	Normalement connectées par le cavalier de court-circuit. Enlevez le cavalier de court-circuit entre +1 et P/+2 si une bobine de réactance c.c. est connectée.
P/+, N/–	Borne de connexion de l'unité de freinage régénératif	Connecter les unités de freinage régénératif (si un couple de freinage est requis)
⏚	Mise à la terre	Pour la mise à la terre (la mise à la terre doit être conforme la législation locale)

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

Circuit de contrôle

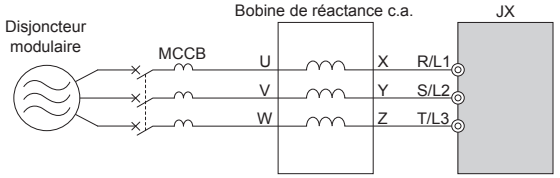
Type	N°	Nom du signal	Fonction	Niveau du signal
Signaux d'entrée numériques	PCS	Alimentation d'entrée	Borne d'alimentation externe pour signal d'entrée (entrée) …A la logique sink Borne de sortie d'alimentation interne pour signal d'entrée (sortie) …A la logique source	24 Vc.c. ±10 %
	P24	24 Vc.c. interne	Alimentation interne 24 Vc.c.	24 Vc.c.±10 % 100 mA
	1	Sélection 1 de l'entrée multifonction	Réglage par défaut : Avant / Arrêt	
	2	Sélection 2 de l'entrée multifonction	Réglage par défaut : Inverse / Arrêt	
	3	Sélection de l'entrée multifonction 3	Réglage par défaut : Réinitialisation erreur	
	4	Sélection de l'entrée multifonction 4	Réglage par défaut : Erreur d'arrêt d'urgence	
	5	Sélection de l'entrée multifonction 5	Réglage par défaut : Référence de vitesse à étapes multiples 1	
	L	Commun de sélection de l'entrée multifonction	–	–
Signal d'entrée analogique	H	Alimentation de la consigne de fréquence	10 Vc.c., 10 mA maxi	
	O	Signal de référence de fréquence de courant	0 à 10 Vc.c. (10 KΩ)	
	OI	Signal de courant de la consigne de fréquence	4 à 20 mA (250 Ω)	
	L	Commun de référence de fréquence	–	
Signaux de sortie numérique	AL2	Sortie NF	Réglages par défaut définis en usine pour le relais Fonctionnement normal : AL2-AL0 fermée Fonctionnement anormal ou coupure de courant : AL1-AL0 ouverte	250 Vc.a. 2,5 A 30 Vc.c. 3 A
	AL1	Sortie NO		250 Vc.a. 1 A 30 Vc.c. 1 A
	AL0	Commun sortie relais		
	11	Borne de sortie multifonction	Réglage par défaut : Signal d'arrivée de fréquence à vitesse constante	27 Vc.c. 50 mA maxi
	CM2	Commun signal de sortie	–	
Signal de surveillance	AM	Surveillance de la fréquence analogique / Surveillance du courant de sortie analogique	Réglage par défaut : Surveillance de la fréquence analogique	0 à 10 Vc.c. 1 mA

Montage côte à côte



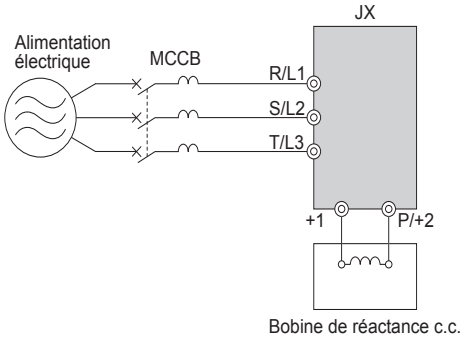
AUDIN - 8, avenue de la malle - 51370 Saint Brice Courcelles - Tel : 03.26.04.20.21 - Fax : 03.26.04.28.20 - Web : http: www.audin.fr - Email : info@audin.fr

Bobine de réactance c.a. d'entrée



Modèles 200 V triphasés				Modèles 400 V			
Puissance moteur maxi applicable kW	Référence	Courant A	Inductance mH	Puissance moteur max. applicable kW	Référence	Courant A	Inductance mH
0,1 à 1,5	AX-RAI02800080-DE	8,0	2,8	0,4 à 1,5	AX-RAI07700042-DE	4,2	7,7
2,2 à 3,7	AX-RAI00880175-DE	17,5	0,88	2,2 à 4,0	AX-RAI03500090-DE	9,0	3,5
5,5 à 7,5	AX-RAI00350335-DE	33,5	0,35	5,5 à 7,5	AX-RAI01300170-DE	17,0	1,3

DC Réactance



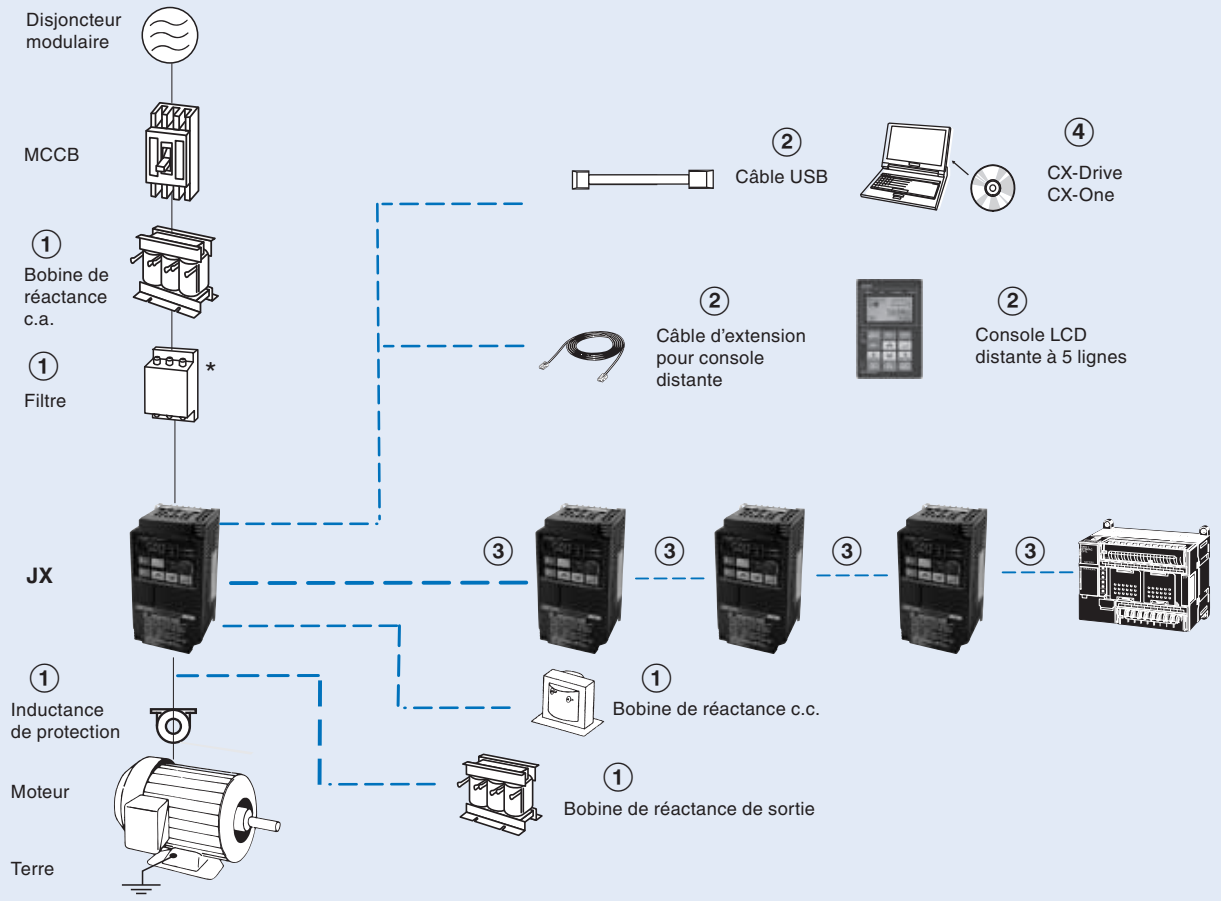
Modèles 200 V				Modèles 400 V			
Puissance moteur maxi applicable kW	Référence	Courant A	Inductance mH	Puissance moteur max. applicable kW	Référence	Courant A	Inductance mH
0,2	AX-RC21400016-DE	1,6	21,4	–			
0,4	AX-RC10700032-DE	3,2	10,7	0,4	AX-RC43000020-DE	2,0	43,0
0,7	AX-RC06750061-DE	6,1	6,75	0,7	AX-RC27000030-DE	3,0	27,0
1,5	AX-RC03510093-DE	9,3	3,51	1,5	AX-RC14000047-DE	4,7	14,0
2,2	AX-RC02510138-DE	13,8	2,51	2,2	AX-RC10100069-DE	6,9	10,1
3,7	AX-RC01600223-DE	22,3	1,60	4,0	AX-RC06400116-DE	11,6	6,40
5,5	AX-RC01110309-DE	30,9	1,11	5,5	AX-RC04410167-DE	16,7	4,41
7,5	AX-RC00840437-DE	43,7	0,84	7,5	AX-RC03350219-DE	21,9	3,35

Sortie c.a. Réactance

Modèles 200 V				Modèles 400 V			
Puissance moteur maxi applicable kW	Référence	Courant A	Inductance mH	Puissance moteur max. applicable kW	Référence	Courant A	Inductance mH
0,1 à 0,4	AX-RAO11500026-DE	2,6	11,50	0,4 à 1,5	AX-RAO16300038-DE	3,8	16,30
0,75	AX-RAO07600042-DE	4,2	7,60	2,2	AX-RAO11800053-DE	5,3	11,80
1,5	AX-RAO04100075-DE	7,5	4,10	4,0	AX-RAO07300080-DE	8,0	7,30
2,2	AX-RAO03000105-DE	10,5	3,00	5,5	AX-RAO04600110-DE	11,0	4,60
3,7	AX-RAO01830160-DE	16,0	1,83	7,5	AX-RAO03600160-DE	16,0	3,60
5,5	AX-RAO01150220-DE	22,0	1,15	–			
7,5	AX-RAO00950320-DE	32,0	0,95				

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

Références de commande



* Requis uniquement pour 200 V triphasé ou pour compatibilité C1 sur les modèles 400 V triphasé

3G3JX

Caractéristiques			Modèle
Classe de tension	Puissance moteur max. applicable kW	Courant de sortie nominal (A)	Standard
Monophasé, 200 V	0,2	1,4	3G3JX-AB002-EF
	0,4	2,6	3G3JX-AB004-EF
	0,75	4	3G3JX-AB007-EF
	1,5	7,1	3G3JX-AB015-EF
	2,2	10	3G3JX-AB022-EF
Triphasé 200 V	0,2	1,4	3G3JX-A2002-E
	0,4	2,6	3G3JX-A2004-E
	0,75	4	3G3JX-A2007-E
	1,5	7,1	3G3JX-A2015-E
	2,2	10	3G3JX-A2022-E
	3,7	15,9	3G3JX-A2037-E
	5,5	24	3G3JX-A2055-E
	7,5	32	3G3JX-A2075-E
Triphasé 400 V	0,4	1,5	3G3JX-A4004-EF
	0,75	2,5	3G3JX-A4007-EF
	1,5	3,8	3G3JX-A4015-EF
	2,2	5,5	3G3JX-A4022-EF
	4,0	8,6	3G3JX-A4040-EF
	5,5	13	3G3JXA4055-EF
	7,5	16	3G3JXA4075-EF

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

① Filtres de ligne

Variateur de fréquence		Filtre de ligne Rasmi		
Tension	Modèle 3G3JX-□	Référence	Courant nominal (A)	Poids (kg)
200 Vc.a. monophasé	AB002 / AB004	AX-FIJ1006-RE	6	0,5
	AB007	AX-FIJ1010-RE	10	0,6
	AB015 / AB022	AX-FIJ1026-RE	26	0,8
200 Vc.a. triphasé	A2002 / A2004 / A2007	AX-FIJ2006-RE	6	1,0
	A2015 / A2022 / A2037	AX-FIJ2020-RE	20	1,3
	A2055 / A2075	AX-FIJ2040-RE	40	2,3
400 Vc.a. triphasé	A4004 / A4007 / A4015	AX-FIJ3005-RE	5	0,9
	A4022 / A4040	AX-FIJ3011-RE	11	1,1
	A4055 / A4075	AX-FIJ3020-RE	20	1,7

① Bobines de réactance c.a. d'entrée

Variateur de fréquence		Bobine de réactance c.a.
Tension	Modèle 3G3JX-□	Référence
200 Vc.a. triphasé	A2002 / A2004 / A2007	AX-RAI02800080-DE
	A2015 / A2022 / A2037	AX-RAI00880175-DE
	A2055 / A2075	AX-RAI00350335-DE
200 Vc.a. monophasé	AB002 / AB004	En cours de développement
	AB007	
	AB015 / AB022	
400 Vc.a. triphasé	A4004 / A4007 / A4015	AX-RAI07700042-DE
	A4022 / A4040	AX-RAI03500090-DE
	A4055 / A4075	AX-RAI01300170-DE

① Bobines de réactance c.c.

200 V monophasé		200 V triphasé		400 V triphasé	
Variateur de fréquence	Bobine de réactance c.c.	Variateur de fréquence	Bobine de réactance c.c.	Variateur de fréquence	Bobine de réactance c.c.
3G3JX-AB002	AX-RC10700032-DE	3G3JX-A2002	AX-RC21400016-DE	–	
3G3JX-AB004	AX-RC06750061-DE	3G3JX-A2004	AX-RC10700032-DE	3G3JX-A4004	AX-RC43000020-DE
3G3JX-AB007	AX-RC03510093-DE	3G3JX-A2007	AX-RC06750061-DE	3G3JX-A4007	AX-RC27000030-DE
3G3JX-AB015	AX-RC02510138-DE	3G3JX-A2015	AX-RC03510093-DE	3G3JX-A4015	AX-RC14000047-DE
3G3JX-AB022	AX-RC01600223-DE	3G3JX-A2022	AX-RC02510138-DE	3G3JX-A4022	AX-RC10100069-DE
–		3G3JX-A2037	AX-RC01600223-DE	3G3JX-A4040	AX-RC06400116-DE
		3G3JX-A2055	AX-RC01110309-DE	3G3JX-A4055	AX-RC04410167-DE
		3G3JX-A2075	AX-RC00840437-DE	3G3JX-A4075	AX-RC03350219-DE

① Inductances de protection

Modèle	Diamètre	Description
AX-FER2102-RE	21	Pour moteurs 2,2 kW ou inférieurs
AX-FER2515-RE	25	Pour moteurs 7,5 kW ou inférieurs

① Bobines de réactance c.a. de sortie

Variateur de fréquence		Bobine de réactance c.a.
Tension	Modèle 3G3JX-□	Référence
200 Vc.a.	A2001 / A2002 / A2004 AB001 / AB002 / AB004	AX-RAO11500026-DE
	A2007 / AB007	AX-RAO07600042-DE
	A2015 / AB015	AX-RAO04100075-DE
	A2022 / AB022	AX-RAO03000105-DE
	A2037	AX-RAO01830160-DE
	A2055	AX-RAO01150220-DE
	A2075	AX-RAO00950320-DE
400 Vc.a.	A4004 / A4007 / A4015	AX-RAO16300038-DE
	A4022	AX-RAO11800053-DE
	A4040	AX-RAO07300080-DE
	A4055	AX-RAO04600110-DE
	A4075	AX-RAO03600160-DE

② Accessoires

Types	Modèle	Description	Fonctions
Console numérique	AX-OP05-E	Console LCD déportée	Console LCD déportée à 5 lignes avec fonction copie, longueur de câble de 3 m max.*1
	3G3AX-CAJOP300-EE	Câble de console déportée	Câble de 3 mètres pour le raccordement de la console déportée
	3G3AX-OP01	Console LED déportée	Console LED distante, longueur de câble max. 3 m
	4X-KITMINI	Kit de montage pour console LED	Kit de montage pour console LED sur le panneau
Accessoires	3G3AX-PCACN2 Câble de conversion USB	Convertisseur / câble USB	Câble de connexion RJ45 – USB
	3G3AX-CTB020-EE	Câble RJ45 à branchement en T	Câble en T pour connexion RS-422
	3G3AX-CTR150-EE	Résistance de terminaison RJ45	Résistance de terminaison pour connexion RS-422

*1 Notez que pour les modèles de variateurs 3G3JX, la console n'affiche que 2 lignes de texte.

④ Logiciel informatique

Types	Modèle	Description	Installation
Logiciel	CX-Drive	Logiciel informatique	Utilitaire de configuration et de surveillance
	CX-One	Logiciel informatique	Utilitaire de configuration et de surveillance
	Économiseur	Ordinateur logiciel	Outil logiciel permettant le calcul d'économie d'énergie

TOUTES LES DIMENSIONS INDIQUEES SONT EN MILLIMETRES.

Pour convertir des millimètres en pouces, multipliez par 0,03937. Pour convertir les grammes en onces, multipliez par 0,03527.

Cat. No. I110E-FR-01D Les produits étant sans cesse améliorés, ces caractéristiques peuvent être modifiées sans préavis.

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

SX (400 V)

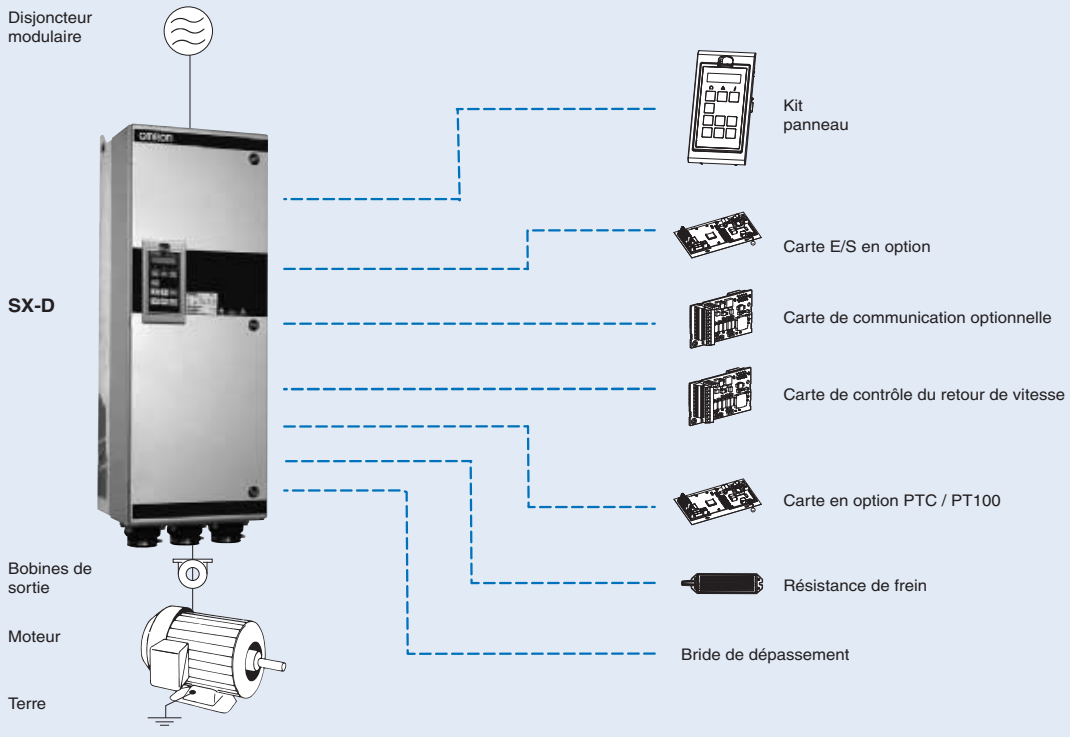
Performances élevées de contrôle vectoriel

- IP54 plage complète.
- Conception compacte et robuste
- Filtre intégré en conformité avec la classe C3
- Fusibles intégrés (à partir de 200 kW)
- Sécurité conformément aux normes EN13849-1 et EN62061
- Contrôle de courbe de chargement
- Technologie HCB (Half controlling Bridge, demi-pont de contrôle)
- Programmabilité logique
- Alarmes de pré-maintenance
- Options flexibitité (E/S, Fieldbus, PTC / PT100, commande de multi-pompe, codeur, contrôle de grue)
- Options de communication (Modbus, Dnet, Profibus)
- Alimentation carte de contrôle 24 Vc.c.
- Drive version de refroidissement de liquide
- Option de correction 12 impulsions.
- Connexions câble flexible et câblages de onnexion conviviaux
- CE, UL, RoHS, DNV

Puissances

- Modèles 400 V triphasé de 0,75 à 800 kW

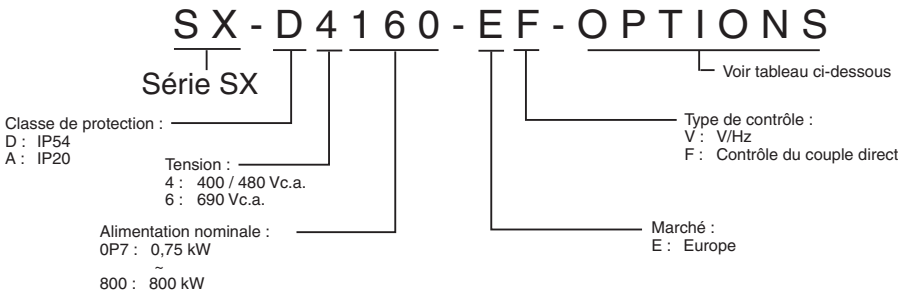
Configuration du système



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

Caractéristiques

Légende des références



Options disponibles

Options	Lettre (« ? » signifie aucun caractère)	Options	Lettre (« ? » signifie aucun caractère)
Panneau de commande	« ? » = Panneau de contrôle standard (Std.PPU) « A » = Panneau de commande vide (Blank PPU)	Carte en option position 3	« ? » = Aucune option « I » = Bodeur « J » = PTC / PT100 « K » = E/S étendu
Filtre CEM intégré	« ? » = CEM standard interne (catégorie C3) « B » = IT-Net (filtre déconnecté de la terre)	Carte en option Bus de terrain position 4	« ? » = Aucune option « L » = DeviceNet « M » = Profibus-DP « N » = RS232 / 485 « O » = EtherNet Modbus TCP
Hacheur de frein intégré	« ? » = Aucun hacheur de frein ou connexion c.c. compris « C » = Hacheur de frein et connexion c.c. compris « D » = Connexion c.c. comprise uniquement	Refroidissement de liquide	« ? » = Aucun refroidissement de liquide « P » = Refroidissement deliquide
Alimentation en attente	« ? » = Non compris « E » = Alimentation en attente comprise	Standard	« ? » = CEI « Q » = UL
Arrêt d'urgence	« ? » = Non compris « F » = Arrêt d'urgence compris	Marine	« ? » = Pas d'option marine « R » = Option marine incluse
Cartes avec revêtement	« ? » = Aucun revêtement « G » = Cartes avec revêtement	Options d'entrée armoire électrique	« ? » = Aucune option d'entrée dans l'armoire électrique « S » = Commutateur principal compris « T » = Contacteur principale compris « U » = Commutateur principal + contacteur compris
Carte en option position 1	« ? » = Aucune option « H » = Grue E/S « I » = Codeur « J » = PTC / PT100 « K » = E/S étendu	Options de sortie armoire électrique	« ? » = Aucune option de sortie dans l'armoire électrique « V » = Filtre dV / dt compris « W » = Filtre dV / dt + bride de dépassement compris « X » = Filtre sinus compris
Carte en option position 2	« ? » = Aucune option « I » = Codeur « J » = PTC / PT100 « K » = E/S étendu	options supplémentaires	« Z1 » = Filtre de sortie de mode commun « Z2 » = Kit passe-câble « Z3 » = Connexion PTC moteur Uniquement pour les modèles de 0,37 à 37 KW

Modèles 400 V

Triphasé : SX-□4□□□-E□		0P7	1P5	2P2	3P0	4P0	5P5	7P5	011	015	018	022	030	037	045	055
Moteur kW[1]	En mode HD	0,55	1,1	1,5	2,2	3	4	5,5	7,5	11	15	18,5	22	30	37	45
	En mode ND	0,75	1,5	2,2	3	4	5,5	7,5	11	15	18,5	22	30	37	45	55
Caractéristiques de sortie	Courant de sortie max. (A) □-EF	3,8	6,0	9,0	11,3	14,3	19,5	27,0	39,0	46,0	55,0	69,0	92,0	111	108	131
	Courant de sortie max. (A) □-EV	3,0	4,8	7,2	9,0	11,4	15,6	21,6	31,0	37,0	44,0	55,0	73,0	89,0	108	131
	Courant nominal de sortie (A) en HD	2,0	3,2	4,8	6,0	7,6	10,4	14,4	21,0	25,0	29,6	37,0	49,0	59,0	72,0	87,0
	Courant nominal de sortie (A) en ND	2,5	4,0	6,0	7,5	9,5	13,0	18,0	26,0	31,0	37,0	46,0	61,0	74,0	90,0	109
	Tension de sortie	0 à tension d'alimentation principale														
	Fréquence de sortie max.	400 Hz														
Alimentation électrique	Tension et fréquence d'entrée nominale	Triphasé 380 à 480 V 50 / 60 Hz														
	Variation de tension autorisée	+10 % … –15 % (–10 % à 230 V)														
	Variation de fréquence autorisée	45 à 65 Hz														

1. Sur la base d'un moteur standard à 4 pôles pour la puissance maximale applicable

Modèles 400 V

Triphasé : SX-□4□□□-E□		075	090	110	132	160	200	220	250	315	355	400	450	500	630	800
Moteur kW	En mode HD	55	75	90	110	132	160	200	220	250	315	355	400	450	500	630
	En mode ND	75	90	110	132	160	200	220	250	315	355	400	450	500	630	800
Caractéristiques de sortie	Courant de sortie max. (A) □-EF	175	210	252	300	360	450	516	600	720	780	900	1 032	1 200	1 440	1 800
	Courant de sortie max. (A) □-EV	175	210	252	300	360	450	516	600	720	780	900	1 032	1 200	1 440	1 800
	Courant nominal de sortie (A) en HD	117	140	168	200	240	300	344	400	480	520	600	688	800	960	1 200
	Courant nominal de sortie (A) en ND	146	175	210	250	300	375	430	500	600	650	750	860	1 000	1 200	1 500
	Tension de sortie	0 à tension d'alimentation principale														
	Fréquence de sortie max.	400 Hz														
Alimentation électrique	Tension et fréquence d'entrée nominale	Triphasé 380 à 480 V 50 / 60 Hz														
	Variation de tension autorisée	+10 % … –15 % (–10 % à 230 V)														
	Variation de fréquence autorisée	45 à 65 Hz														

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

Caractéristiques

Spécifications communes

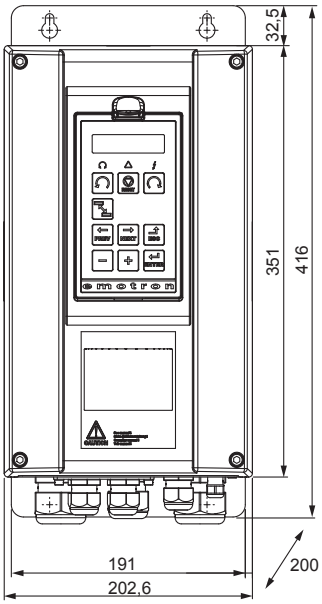
Référence modèle SX-		Caractéristiques
Fonctions de contrôle	Méthodes de contrôle	Contrôle V:f pour le modèle « V » Contrôle V/f, contrôle vectoriel avec ou sans réponse pour le modèle « F »
	Plage de fréquence de sortie	0,0 … 400 Hz
	Tolérance de fréquence	Valeur de consigne analogique : 1 % + 1,5 LSB fsd
	Résolution de la valeur de consigne de fréquence	Valeur de consigne numérique : 0,1 Hz
		Valeur de consigne analogique : 0,03 Hz / 60 Hz (11 bits + signe)
	Résolution de la fréquence de sortie	0,1 Hz
	Valeur de consigne de fréquence	–10 … +10 V (20 kΩ), 0 à 20 mA (250 Ω), valeur de réglage de fréquence (sélectionnable)
	Couple de démarrage	150 % pour l'exploitation élevée, 120 % pour l'exploitation normale
	Précision statique du couple	<3 % en contrôle vectoriel avec réponse <3 % en contrôle vectorielle sans réponse si la vitesse est entre 10 et 100 %, <10 % à 0 Hz
	Réponse de couple	1 ms pour vitesse 0 – 90 % 5 ms pour vitesse 90 – 100 % (boucle fermée et ouverte)
	Précision du contrôle de vitesse	Contrôle V/f 1 % Contrôle vectoriel sans réponse 0,1 % Contrôle vectoriel avec réponse 0,01 %
	Réponse de vitesse	0,4 % sans réponse codeur 0,2 % avec réponse codeur
	Limite de couple	À partir de l'entrée analogique
	Temps d'accélération / décélération	0,0 à 3 600,0 s
	Couple de freinage	5 – 10 % (100 % avec résistance de freinage externe)
Fonctionnalité	Fonctions de contrôle principales	PID, fonction de veille, contrôle de freinage, commande de couple (modèle commande de couple directe), contrôle pompe / ventilateur, fonctions logiques, connexions virtuelles, contrôle de surtension, dérogation de sous-tension, réinitialisation automatique, support deux moteurs, interruptuer de fin de course, erreur externe, vitesses de préselection, MOtPot Haut / Bas, réponse pompe, temporisation, Mot PreMag, Jog, Ext Mot Temp, Loc / Rem, sélection AnIn, Brk Ackn.
Fonctions de protection	Protection du moteur	Protection de surchauffe de moteur basée sur le courant de sortie ou PTC par carte en option
	Protection de surintensité momentanée	Le moteur s'arrête lorsque le courant de sortie dépasse 200 % du courant pic
	Protection contre les surcharges	Le moteur s'arrête après à 150 % du courant de sortie (courant de forte surcharge) Le moteur s'arrête après à 120 % du courant de sortie (courant de surcharge normale) (1 mn toutes les 10 mn)
	Protection de surtension	Surtension de ligne : 760 Vc.c. durant plus de 10 s pour la classe 400 V ; Surtension rapide : 850 Vc.c. pour la classe 400 V
	Protection contre les sous-tensions	400 Vc.c. pour la classe 400 V (réglable par paramètre d'alimentation d'entrée)
	Alimentation continue en cas de coupure momentanée de l'alimentation	Fonction override basse tension
	Protection de surchauffe du radiateur	Protégée par un thermostat
	Protection de surchauffe de la résistance de freinage	Protection contre les court-circuits du matériel
	Prévention anticalage	Fonction de limitation du courant
	Indication de charge d'alimentation	Le voyant d'alimentation reste allumé tant que les condensateurs sont chargés
Conditions ambiantes	Température ambiante	0 °C à + 40 °C, jursqu'à 45 °C avec restriction
	Humidité ambiante	90 % HR max. (sans condensation)
	Température de stockage	–20 ºC … +60 ºC (température sur une courte période pendant le transport)
	Altitude	Jusqu'à 1 000 mètres (restriction de sortie de 1 % par 100 m au-dessus de 1 000 m, max. 2 000 m)
	Vibrations / chocs	Conformément à la norme IEC 600068-2-6, vibrations sinusoïdales : 10 < f < 57 Hz, 0,075 mm, 57 < f < 1 50 Hz, 1 g
	Contamination, selon la norme IEC 60721-3-3	Aucune poussière conductrice autorisée. L'air de refroidissement doit être propre et exempt de matériaux corrosifs. Gaz chimiques, classe 3C2. Particules solides, classe 3S2
	Conception de protection	Boîtier IP54 conforme à la norme EN 60529

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

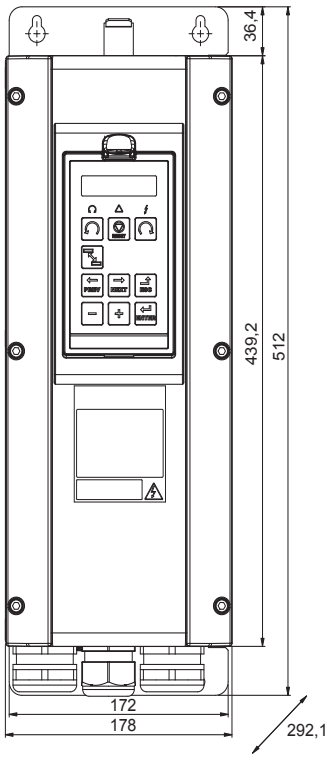
Dimensions

Dimensions standard IP54

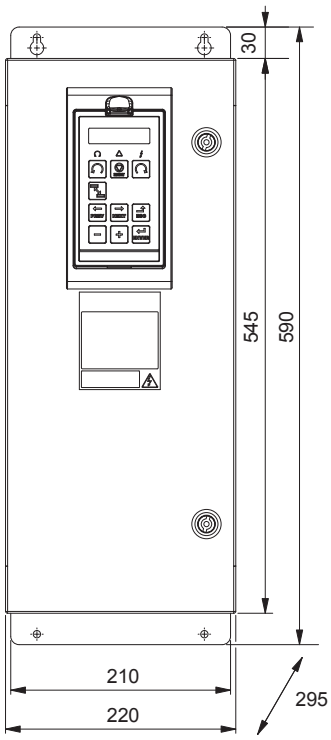
SX-D40P7 à SX-D47P5



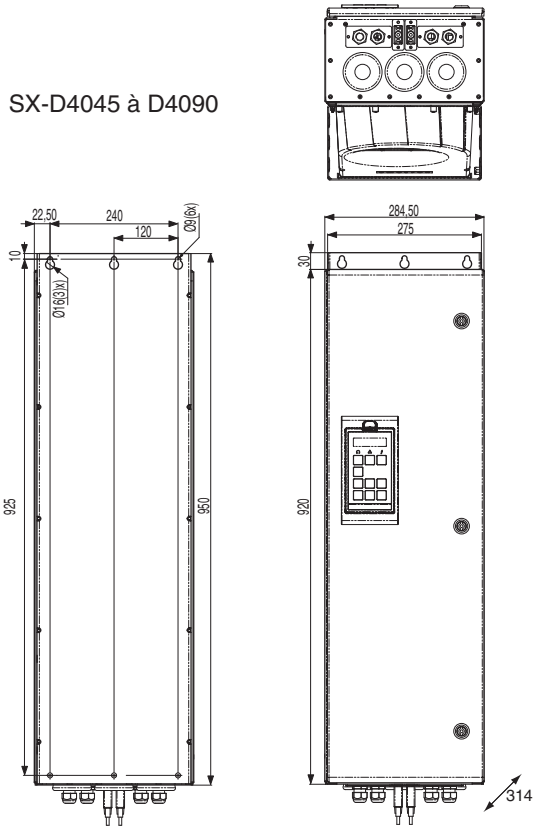
SX-D4011 à D4022



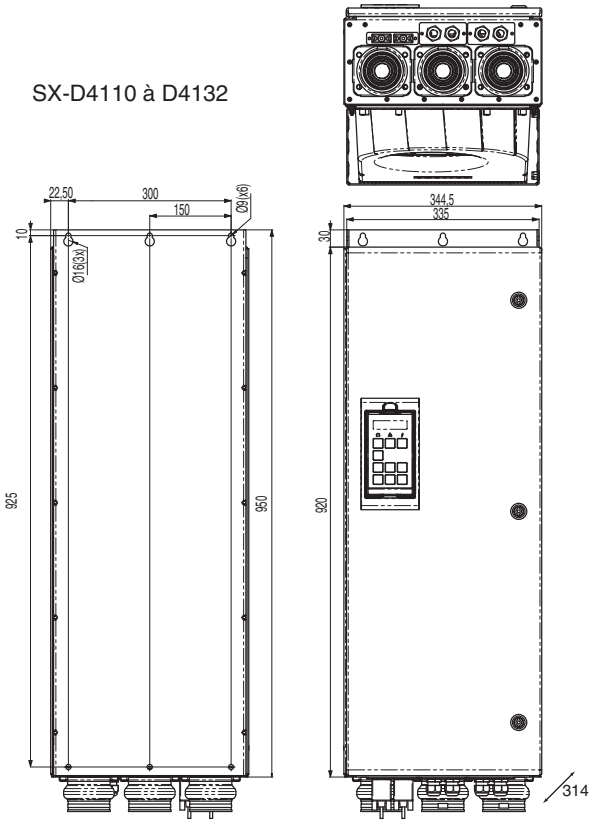
SX-D4030 à D4037



SX-D4045 à D4090

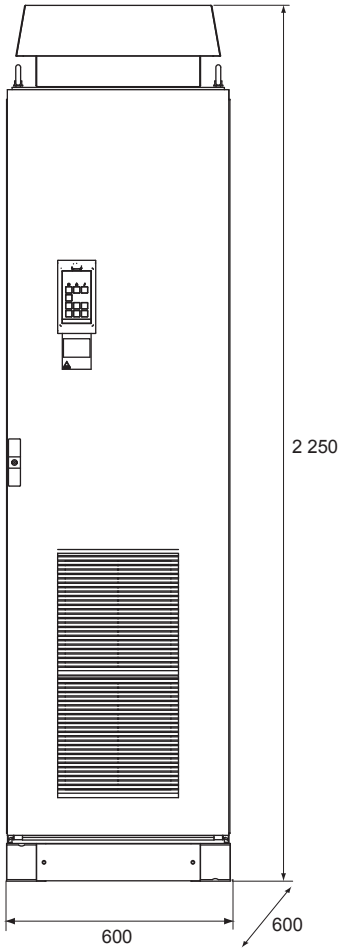


SX-D4110 à D4132

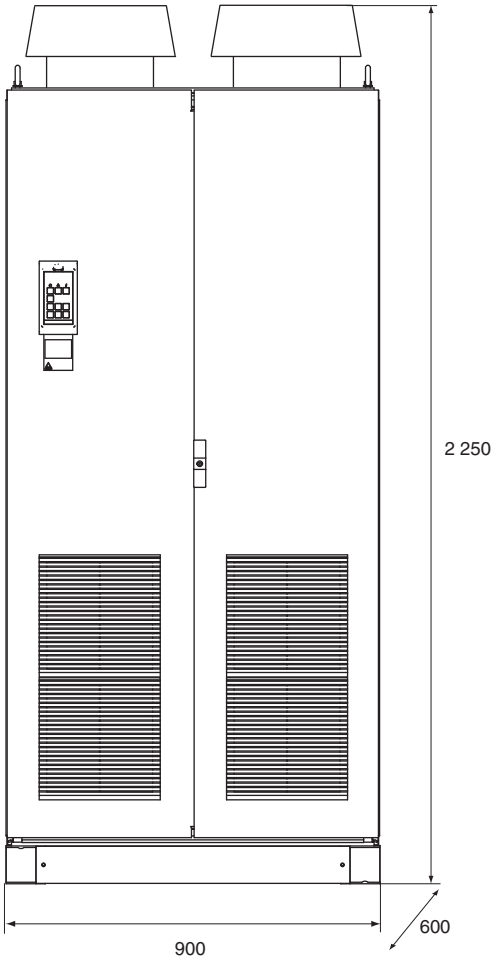


AUDIN - 8, avenue de la malle - 51370 Saint Brice Courcelles - Tel : 03.26.04.20.21 - Fax : 03.26.04.28.20 - Web : http: www.audin.fr - Email : info@audin.fr

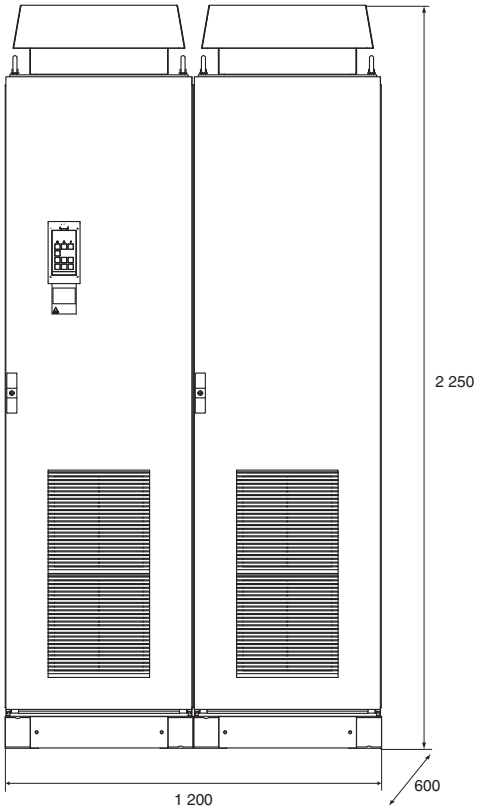
SX-D4160 à D4250



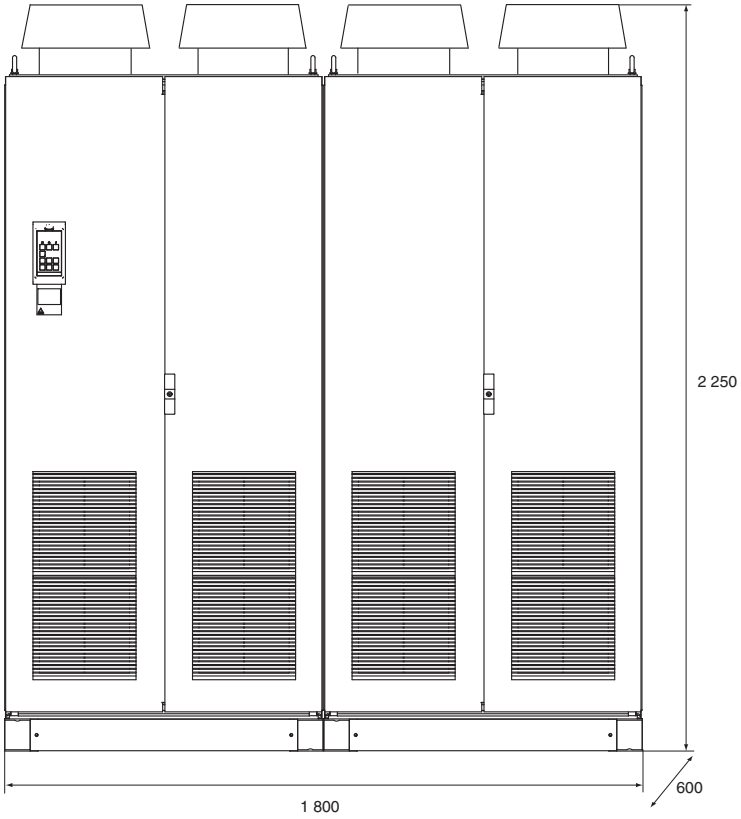
SX-D4315 à D4400



SX-D4450 à D4500



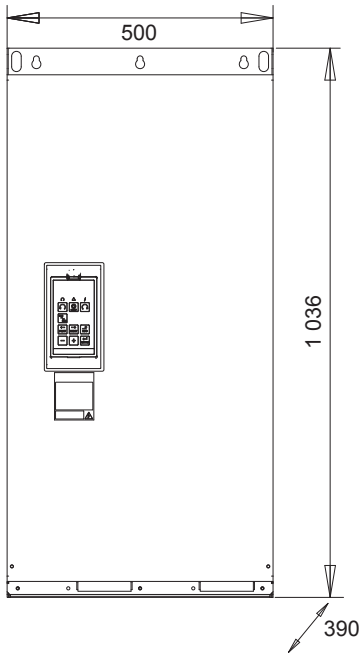
SX-D4630 à D4800



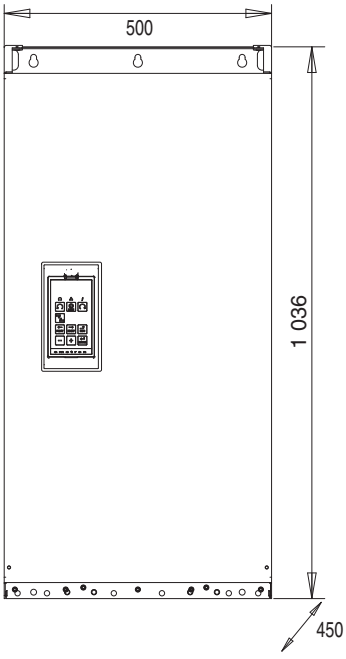
AUDIN - 8, avenue de la malle - 51370 Saint Brice Courcelles - Tel : 03.26.04.20.21 - Fax : 03.26.04.28.20 - Web : http: www.audin.fr - Email : info@audin.fr

Dimensions standard IP20

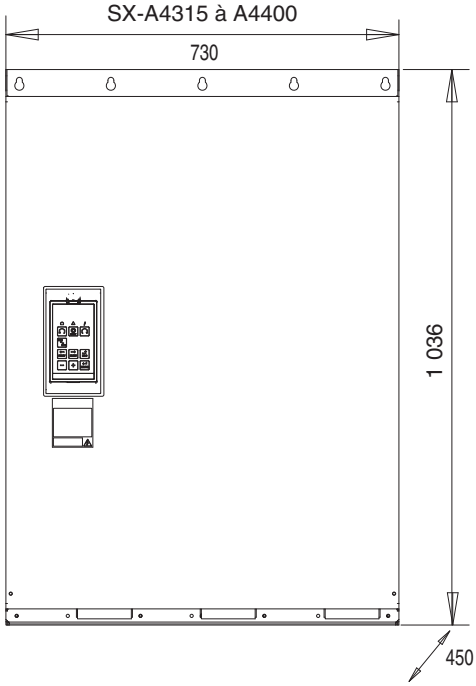
SX-A4160 à A4200



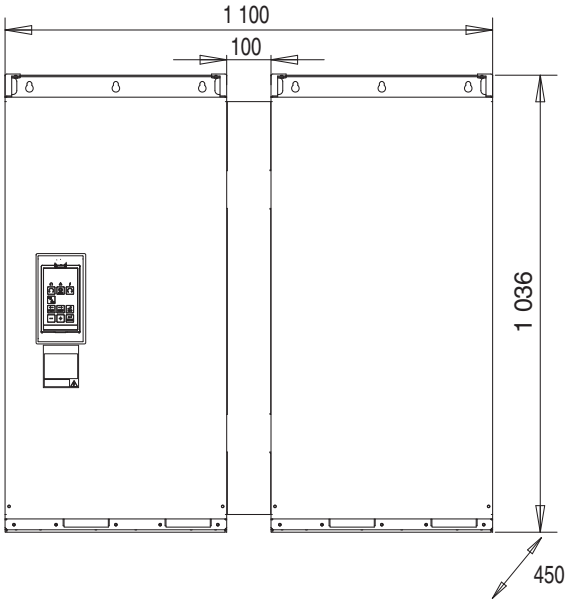
SX-A4220 à A4250



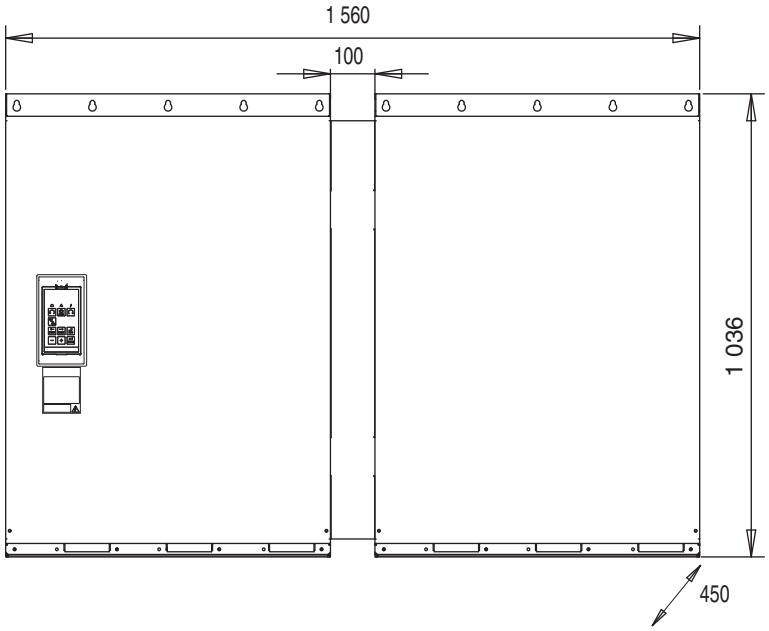
SX-A4315 à A4400



SX-A4450 à A4500



SX-A4630 à A4800



Poids et Flux d'air

Modèle SX-	Poids (Kg)		Flux d'air (m^3 /heure)
	SX-D (IP54)	SX-A (IP20)	
0P7 à 7P5	12,5	–	75
011 à 015	24	–	120
018 à 022	24	–	170
030 à 037	32	–	175
045 à 055	56	–	510
075 à 090	60	–	510
110 à 132	74	–	800
160 à 200	350	140	1 020
220 à 250	380	170	1 600
315 à 400	506	248	2 400
450 à 500	697	340	3 200
630 à 800	987	496	4 800

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

Console à affichage LCD

Bobines de sortie

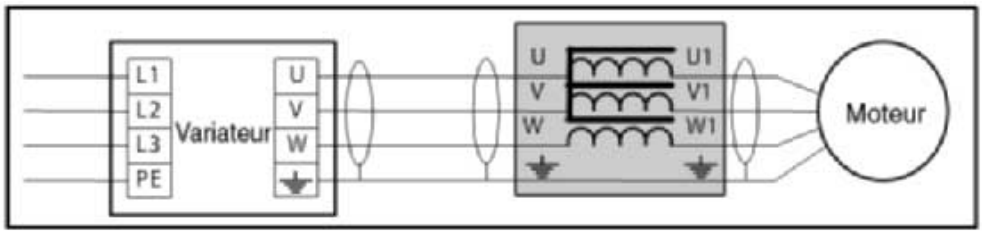
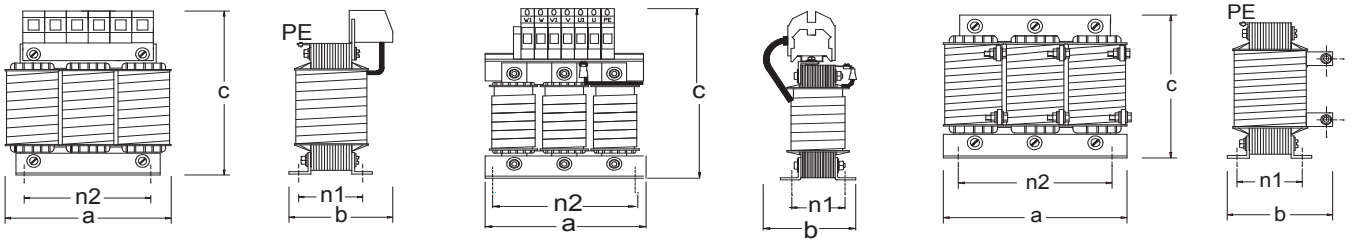


Figure 1 Figure 2 Figure 3



Type	Fig.	a	b	c	n2	n1	Fixe	Poids	Connexion
473160 00	1	78	60	95	50	31	M4	0,6 kg	2,5 mm^2
473161 00									
473162 00									
473163 00		96	65	105	71	39	M4	1,0 kg	2,5 mm^2
473164 00									
473165 00		96	74	105	71	48	M4	1,2 kg	4 mm^2
473166 00									
473167 00		120	84	140	100	46	M5	1,7 kg	10 mm^2
473168 00	2	155	105	205	130	57	M5	4,0 kg	35 mm^2
473169 00		190	120	235	170	66	M6	8,4 kg	35 mm^2
473170 00		190	140	260	170	77	M6	10,2 kg	35 mm^2
473171 00	3	210	160	180	175	97	M6	13,4 kg	M10
473172 00		230	170	200	175	95	M6	18,4 kg	M10

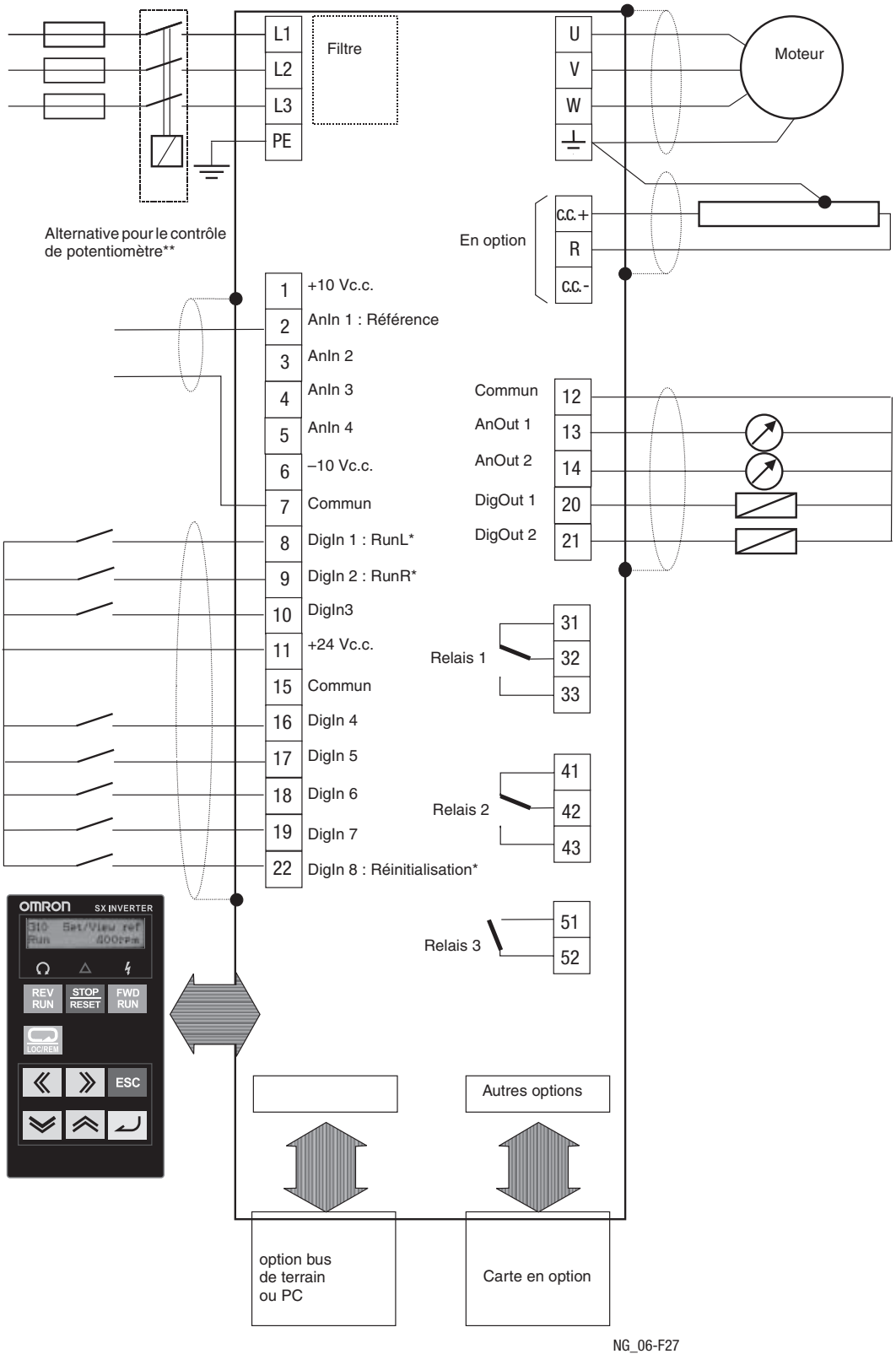
Caractéristiques

Modèle	Courant nominal	Inductance	Tension nominale	Fréquence de découpage max	Fréquence de sortie max.	Temp max	Classe de protection
473160 00	2,8 A	1,5 mH	800 V	10 kHz	200 Hz	40 ºC	IP00
473161 00	4,4 A	1,0 mH					
473162 00	6,6 A	0,65 mH					
473163 00	11,0 A	0,4 mH					
473164 00	14,3 A	0,3 mH					
473165 00	18,2 A	0,25 mH					
473166 00	26,4 A	0,17 mH5		6 kHz			
473167 00	32 A	0,15 mH					
473168 00	65 A	0,1 mH					
473169 00	90A	0,1 mH					
473170 00	146A	0,05 mH					
473171 00	175A	0,05 mH					
473172 00	275A	0,032 mH		1,5 (kHz)	100 Hz		

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

Installation

Connexions standard



NG_06-F27

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

Circuit principal

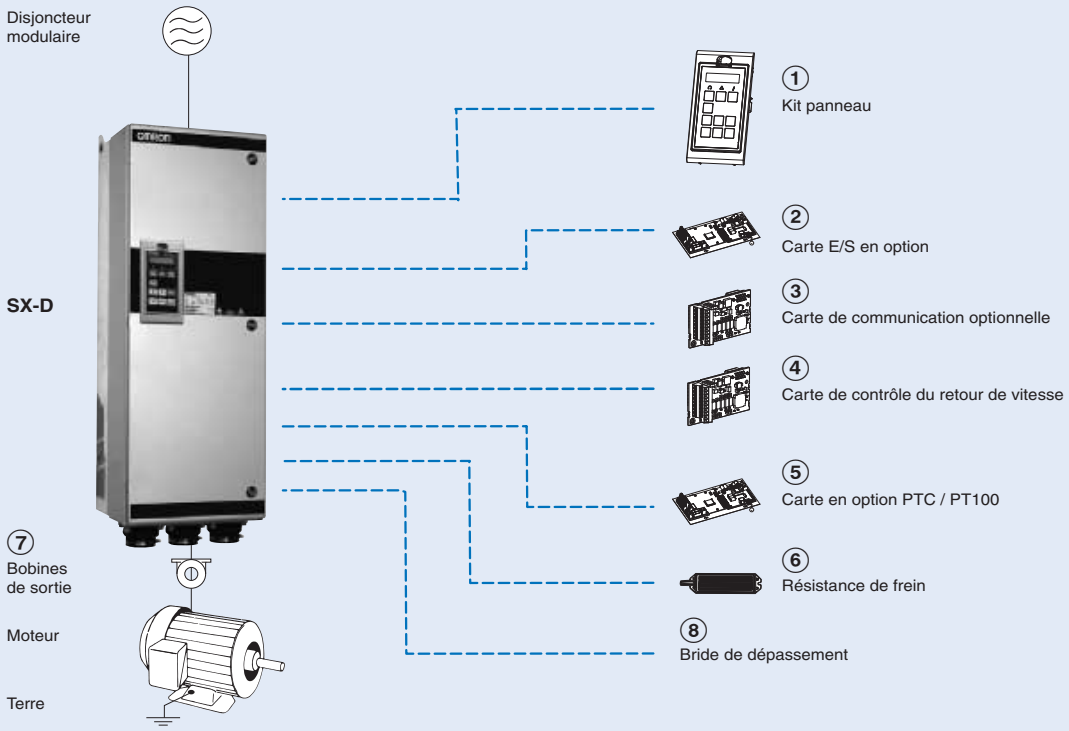
Borne	Nom	Fonction (niveau du signal)
L1, L2, L3	Entrée d'alimentation circuit principal	Utilisée pour connecter la ligne d'alimentation au driver.
U, V, W	Sortie variateur	Utilisée pour connecter le moteur.
c.c.–, c.c.+ , R	Connexions c.c., résistance de freinage	La résistance de freinage doit être connectée aux bornes c.c+ et R. (Les bornes sont équipées uniquement si l'option hacheur de freinage est intégrée)
PE	Terre intégrée	Protection terre
	Mise à la terre	Mise à la terre moteur

Circuit de contrôle

Type	N°	Nom du signal	Fonction	Niveau du signal
Signaux d'entrée numériques	8	DigIn 1	RunL (inverse)	Élevé > 9 Vc.c. Faible < 4 Vc.c. 30 Vc.c. max. Impédance 4 700Ω pour < 3,3 Vc.c. 3 600Ω pour > 3,3 Vc.c.
	9	DigIn 2	RunR (avant)	
	10	DigIn 3	OFF	
	16	DigIn 4	OFF	
	17	DigIn 5	OFF	
	18	DigIn 6	OFF	
	19	DigIn 7	OFF	
	22	DigIn 8	RESET	
	11	+24 V	Tension d'alimentation + 24 Vc.c.	100 mA max.
	15	Commun	Signal de masse	
Signaux d'entrées analogiques	1	+10 V	Tension d'alimentation +10 Vc.c.	–10 à 10 Vc.c. 0 à 20 mA 30 V / 30 mA max. Impédance 20 000 Ω Tension 250 Ω Courant
	2	AnIn 1	Réf. Process	
	3	AnIn 2	OFF	
	4	AnIn 3	OFF	
	5	AnIn 4	OFF	
	6	–10 V	Tension d'alimentation –10 Vc.c.	
	7	Commun	Signal de masse	
Signaux de sortie numérique	20	DigOut 1	Prêt	Élevé > 20 Vc.c., ≅50 mA > 23 Vc.c. ouverte Bas <1 Vc.c., ≅ 50 mA 100 mA max avec +24 Vc.c.
	21	DigOut 2	Frein	
	12	Commun	Signal de masse	
	31	N/C 1	Sortie relais 1 Déclenchement, actif lorsque VSD est en mode TRIP.	0,1 à 2 A 250 Vc.a. ou 42 Vc.c.
	32	COM 1		
	33	N/O 1		
	41	N/C 2	Sortie relais 2 Fonctionnement, actif lorsque VSD est lancé.	
	42	COM 2		
	43	N/O 2		
	51	COM 3	Sortie relais 3 OFF	
	52	N/O 3		
Signaux de sortie analogique	12	Commun	Signal de masse	0 – 10 V / 0 – 20 mA Max –15 V ≅ 5 mA Impédance : 10 Ω (Tension)
	13	AnOut1	Vitesse mini à vitesse maxi	
	14	AnOut2	0 à couple max.	

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

Références de commande



SX

Caractéristiques					Modèle IP54		Modèle IP20	
Tension	Taux d'exploitation élevé		Taux d'exploitation normal		Contrôle du couple direct	V/F	Contrôle du couple direct	V/F
400 V	0,55 kW	2,0 A	0,75 kW	2,5 A	SX-D40P7-EF	SX-D40P7-EV	–	–
	1,1 kW	3,2 A	1,5 kW	4,0 A	SX-D41P5-EF	SX-D41P5-EV		
	1,5 kW	4,8 A	2,2 kW	6,0 A	SX-D42P2-EF	SX-D42P2-EV		
	2,2 kW	6,0 A	3 kW	7,5 A	SX-D43P0-EF	SX-D43P0-EV		
	3 kW	7,6 A	4 kW	9,5 A	SX-D44P0-EF	SX-D44P0-EV		
	4 kW	10,4 A	5,5 kW	13 A	SX-D45P5-EF	SX-D45P5-EV		
	5,5 kW	14,4 A	7,5 kW	18 A	SX-D47P5-EF	SX-D47P5-EV		
	7,5 kW	21 A	11 kW	26 A	SX-D4011-EF	SX-D4011-EV		
	11 kW	25 A	15 kW	31 A	SX-D4015-EF	SX-D4015-EV		
	15 kW	29,6 A	18,5 kW	37 A	SX-D4018-EF	SX-D4018-EV		
	18,5 kW	37 A	22 kW	46 A	SX-D4022-EF	SX-D4022-EV		
	22 kW	49 A	30 kW	61 A	SX-D4030-EF	SX-D4030-EV		
	30 kW	59 A	37 kW	74 A	SX-D4037-EF	SX-D4037-EV		
	37 kW	72 A	45 kW	90 A	SX-D4045-EF	SX-D4045-EV		
	45 kW	87 A	55 kW	109 A	SX-D4055-EF	SX-D4055-EV		
	55 kW	117 A	75 kW	146 A	SX-D4075-EF	SX-D4075-EV		
	75 kW	140 A	90 kW	175 A	SX-D4090-EF	SX-D4090-EV		
	90 kW	168 A	110 kW	210 A	SX-D4110-EF	SX-D4110-EV		
	110 kW	200 A	132 kW	250 A	SX-D4132-EF	SX-D4132-EV		
	132 kW	240 A	160 kW	300 A	SX-D4160-EF	SX-D4160-EV	SX-A4160-EF	SX-A4160-EV
	160 kW	300 A	200 kW	375 A	SX-D4200-EF	SX-D4200-EV	SX-A4200-EF	SX-A4200-EV
	200 kW	344 A	220 kW	430 A	SX-D4220-EF	SX-D4220-EV	SX-A4220-EF	SX-A4220-EV
	220 kW	400 A	250 kW	500 A	SX-D4250-EF	SX-D4250-EV	SX-A4250-EF	SX-A4250-EV
	250 kW	480 A	315 kW	600 A	SX-D4315-EF	SX-D4315-EV	SX-A4315-EF	SX-A4315-EV
	315 kW	520 A	355 kW	650 A	SX-D4355-EF	SX-D4355-EV	SX-A4355-EF	SX-A4355-EV
	355 kW	600 A	400 kW	750 A	SX-D4400-EF	SX-D4400-EV	SX-A4400-EF	SX-A4400-EV
	400 kW	688 A	450 kW	680 A	SX-D4450-EF	SX-D4450-EV	SX-A4450-EF	SX-A4450-EV
	450 kW	800 A	500 kW	1 000 A	SX-D4500-EF	SX-D4500-EV	SX-A4500-EF	SX-A4500-EV
	500 kW	960 A	630 kW	1 200 A	SX-D4630-EF	SX-D4630-EV	SX-A4630-EF	SX-A4630-EV
	630 kW	1 200 A	800 kW	1 500 A	SX-D4800-EF	SX-D4800-EV	SX-A4800-EF	SX-A4800-EV

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

① Kit panneau

Modèle	Description	Fonction
01-3957-00	Kit panneau	Kit panneau complet avec panneau
01-3957-01	Kit panneau vide	Kit panneau complet avec panneau vide

② Carte E/S en option

Modèle	Description	Fonction
01-3876-01	Option E/S supplémentaire	Fournit 3 sorties relais supplémentaires et 3 entrées numériques supplémentaires
01-3876-07	Option grue	Carte en option destinée à l'application grue, avec E/S et fonctions supplémentaires

③ Carte d'options de communication

Type	Modèle	Description	Fonction
Carte de communication en option	01-3876-04	RS232 / 485	• Communication en série MODBUS RTU par interface RS232 ou RS485 avec isolation galvanique
	01-3876-05	Carte PROFIBUS-DP	• Utilisée pour le variateur par communication PROFIBUS-DP avec contrôleur hôte.
	01-3876-06	Carte optionnelle DeviceNet	• Utilisée pour le variateur par communication DeviceNet avec contrôleur hôte.
	01-3876-09	Modbus / TCP, Ethernet	• Utilisée pour le variateur par communication Modbus / TCP avec contrôleur hôte.

④ Carte de réponse codeur en option

Modèle	Description	Fonction
01-3876-03	Option codeur	Utilisé pour la connexion de la vitesse réelle du moteur via le codeur. Jusqu'à 100 kHz avec codeurs incrémentaux TTL et HTL avec alimentation 5 / 24 V

⑤ Carte PTC / PT100 en option

Modèle	Description	Fonction
01-3876-08	Protection thermique	Permet de connecteur une thermistance moteur au variateur

⑥ Hacheur et résistance de freinage

Les variateurs de toutes les dimensions peuvent être équipés d'un hacheur de freinage intégré en option en usine mais il est possible de l'installer ultérieurement. Le choix de la résistance dépend de la durée d'activation de l'application et du cycle d'exploitation. Les tableaux suivants présentent le niveau d'activation du hacheur de freinage intégré et la résistance minimum qui peuvent être utilisés en fonction de la tension d'entrée.

Type	R pour tension d'entrée différente (Ω)			Type	R pour tension d'entrée différente (Ω)		
	220 – 240 Vc.c.	380 – 415 Vc.c.	440 – 480 Vc.c.		220 – 240 Vc.c.	380 – 415 Vc.c.	440 – 480 Vc.c.
SX-40P7	43	43	50	SX-4075	3,8	3,8	4,4
SX-41P5	43	43	50	SX-4090	3,8	3,8	4,4
SX-42P2	43	43	50	SX-4110	2,7	2,7	3,1
SX-43P0	43	43	50	SX-4132	2,7	2,7	3,1
SX-44P0	43	43	50	SX-4160	2 x 3,8	2 x 3,8	2 x 4,4
SX-45P5	43	43	50	SX-4200	2 x 3,8	2 x 3,8	2 x 4,4
SX-47P5	43	43	50	SX-4220	2 x 2,7	2 x 2,7	2 x 3,1
SX-4011	26	26	30	SX-4250	2 x 2,7	2 x 2,7	2 x 3,1
SX-4015	26	26	30	SX-4315	3 x 2,7	3 x 2,7	3 x 3,1
SX-4018	17	17	20	SX-4355	3 x 2,7	3 x 2,7	3 x 3,1
SX-4022	17	17	20	SX-4400	3 x 2,7	3 x 2,7	3 x 3,1
SX-4030	9,7	9,7	Non disponible	SX-4450	4 x 2,7	4 x 2,7	4 x 3,1
SX-4037	9,7	9,7	Non disponible	SX-4500	4 x 2,7	4 x 2,7	4 x 3,1
SX-4045	3,8	3,8	4,4	SX-4630	6 x 2,7	6 x 2,7	6 x 3,1
SX-4055	3,8	3,8	4,4	–			

Tension d'alimentation (Vc.c.)1	Niveau de déclenchement du hacheur de frein intégré (Vc.c.)
220 – 240	380
380 – 415	660
440 – 480	780

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

⑦ Bobines de sortie

Les bobines de sortie au-dessus de SX-D4132-E doivent être commandées à l'usine puisqu'elles doivent installées dans l'armoire électrique

Tension	Modèle de variateur	Modèle	Courant nominal	Inductance	Tension nominale	Fréquence de découpage Max	Fréquence de sortie maximale la fréquence max.	Temp max
400 V	SX-40P7-E	473160 00	2,8 A	1,5 mH	800 V	10 kHz	200	40ºC
	SX-41P5-E	473161 00	4,4 A	1,0 mH				
	SX-42P2-E	473162 00	6,6 A	0,65 mH				
	SX-43P0-E	473163 00	11,0 A	0,4 mH				
	SX-44P0-E							
	SX-45P5-E	473164 00	14,3 A	0,3 mH				
	SX-47P5-E	473165 00	18,2 A	0,25 mH				
	SX-4011-E	473166 00	26,4 A	0,175 mH		6 kHz		
	SX-4015-E	473167 00	32 A	0,15 mH				
	SX-4018-E	473168 00	65 A	0,1 mH				
	SX-4022-E							
	SX-4030-E							
	SX-4037-E	473169 00	90 A	0,1 mH				
	SX-4045-E							
	SX-4055-E	473170 00	146 A	0,05 mH				
	SX-4075-E							
	SX-4090-E	473171 00	175 A	0,05 mH				
	SX-4110-E	473172 00	275 A	0,032 mH		1,5 (kHz)	100	
	SX-4132-E							

⑧ Bride de dépassement

Seuls deux types de brides de dépassement peuvent être commandés après le montage

Modèle	Variateur de fréquence	Fonction
52163	SX-40P7 à SX-4132	Avec les bobines de sortie, la bride de dépassement limite la tension et le dV / dt sur le câble du moteur. Les variateurs doivent être commandés, avec l'option connecteurs c.c+ / c.c–.
52220	SX-4160 à SX-4800	Avec les bobines de sortie, la bride de dépassement limite la tension et le dV / dt sur le câble du moteur. Option « c.c+ / c.c– » non nécessaire.

Logiciel PC

Types	Modèle	Description	Installation
Logiciel	CX-Drive	Logiciel PC	Utilitaire de configuration et de surveillance
	CX-One	Logiciel PC	Utilitaire de configuration et de surveillance
	Économiseur	Logiciel PC	Outil logiciel permettant le calcul d'économie d'énergie

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

Cat. No. I124E-FR-01 Les produits étant sans cesse améliorés, ces caractéristiques peuvent être modifiées sans préavis.

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

SX (690 V)

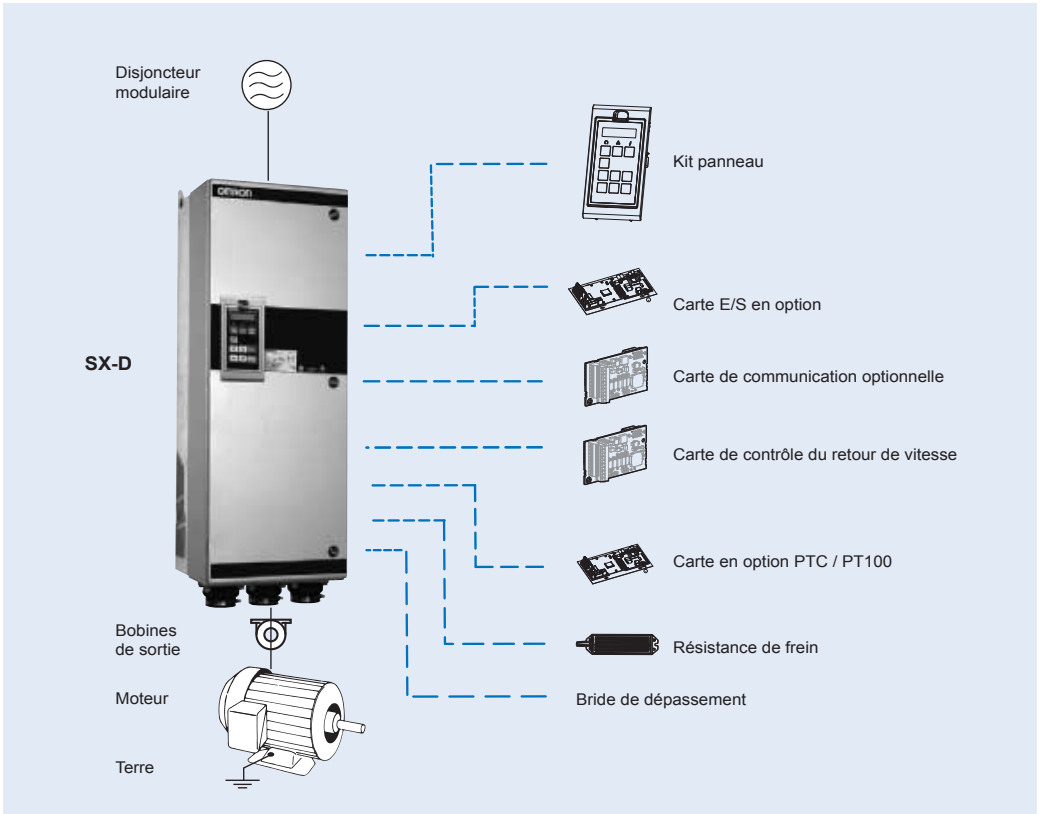
Performances élevées de contrôle vectoriel

- IP54 plage complète.
- Conception compacte et robuste
- Filtre intégré en conformité avec la classe C3
- Fusibles intégrés (à partir de 200 kW)
- Sécurité conformément aux normes EN13849-1 et EN62601
- Contrôle de courbe de chargement
- Technologie HCB (Demi-pont de contrôle)
- Programmabilité logique
- Alarmes de pré-maintenance
- Options flexibilité (E/S, Fieldbus, PTC / PT100, commande de multi-pompe, codeur, contrôle de grue)
- Options de communication (Modbus, Dnet, Profibus)
- Alimentation carte de contrôle 24 Vc.c.
- Drive version de refroidissement de liquide
- Option de correction 12 impulsions.
- Connexions câble flexible et câblages de onnexion conviviaux
- CE, UL, RoHS, DNV

Puissances

- Modèles 690 V triphasé de 90 to 1 000 kW

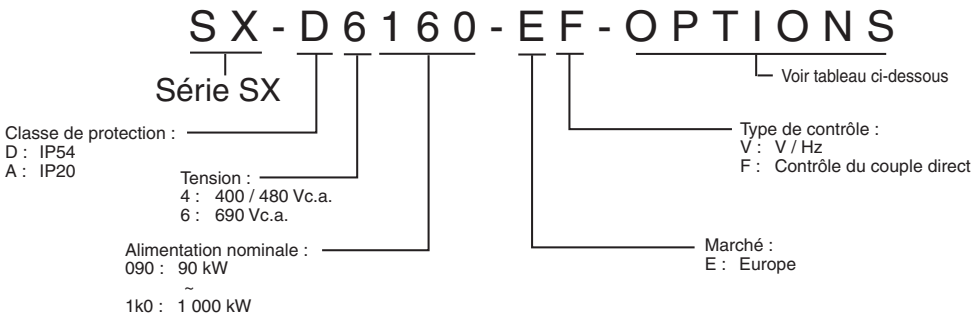
Configuration du système



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

Caractéristiques

Légende des références



Options disponibles

Options	Lettre (« ? » signifie aucun caractère)	Options	Lettre (« ? » signifie aucun caractère)
Panneau de commande	« ? » = Panneau de contrôle standard (Std.PPU) « A » = Panneau de commande vide (Blank PPU)	Carte en option position 3	« ? » = Aucune option « I » = Codeur « J » = PTC / PT100 « K » = E/S étendu
Filtre CEM intégré	« ? » = CEM standard interne (catégorie C3) « B » = IT-Net (filtre déconnecté de la terre)	Carte en option Bus de terrain position 4	« ? » = Aucune option « L » = DeviceNet « M » = Profibus-DP « N » = RS232 / 485 « O » = EtherNet Modbus TCP
Hacheur de frein intégré	« ? » = Aucun hacheur de frein ou connexion c.c. compris « C » = Hacheur de frein et connexion c.c. compris « D » = Connexion c.c. comprise uniquement	Refroidissement de liquide	« ? » = Aucun refroidissement de liquide « P » = Refroidissement deliquide
Alimentation en attente	« ? » = Non compris « E » = Alimentation en attente comprise	Standard	« ? » = CEI « Q » = UL
Arrêt d'urgence	« ? » = Non compris « F » = Arrêt d'urgence compris	Marine	« ? » = Pas d'option marine « R » = Option marine incluse
Cartes avec revêtement	« ? » = Aucun revêtement « G » = Cartes avec revêtement	Options d'entrée armoire électrique	« ? » = Aucune option d'entrée dans l'armoire électrique « S » = Commutateur principal compris « T » = Contacteur principale compris « U » = Commutateur principal + contacteur compris
Carte en option position 1	« ? » = Aucune option « H » = Grue E/S « I » = Codeur « J » = PTC / PT100 « K » = E/S étendu	Options de sortie armoire électrique	« ? » = Aucune option de sortie dans l'armoire électrique « V » = Filtre dV / dt compris « W » = Filtre dV / dt + bride de dépassement compris « X » = Filtre sinus compris
Carte en option position 2	« ? » = Aucune option « I » = Codeur « J » = PTC / PT100 « K » = E/S étendu		

Modèles 600 V

Triphasé : SX-D6□□-EF		90	110	132	160	200	250	315	355	450	500	600	630	710	800	900	1K0
Moteur kW[1]	En mode HD	75	90	110	132	160	200	250	315	315	355	450	500	600	650	710	800
	En mode ND	90	110	132	160	200	250	315	355	450	500	600	630	710	800	900	1 000
Caractéristiques de sortie	Courant de sortie maxi (A)	108	131	175	210	252	300	360	450	516	600	720	780	900	1 032	1 080	1 200
	Courant nominal de sortie (A) en HD	72	87	117	140	168	200	240	300	344	400	480	520	600	688	720	800
	Courant nominal de sortie (A) en ND[3]	90	109	146	175	210	250	300	375	430	500	600	650	750	860	900	1 000
	Tension de sortie	0 à tension d'alimentation principale															
	Fréquence de sortie max.	400 Hz															
Alimentation électrique	Tension et fréquence d'entrée nominale	Triphasé 500 à 690 V 50 / 60 Hz															
	Variation de tension autorisée	+10 % … –15 %															
	Variation de fréquence autorisée	45 à 65 Hz															

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

Caractéristiques

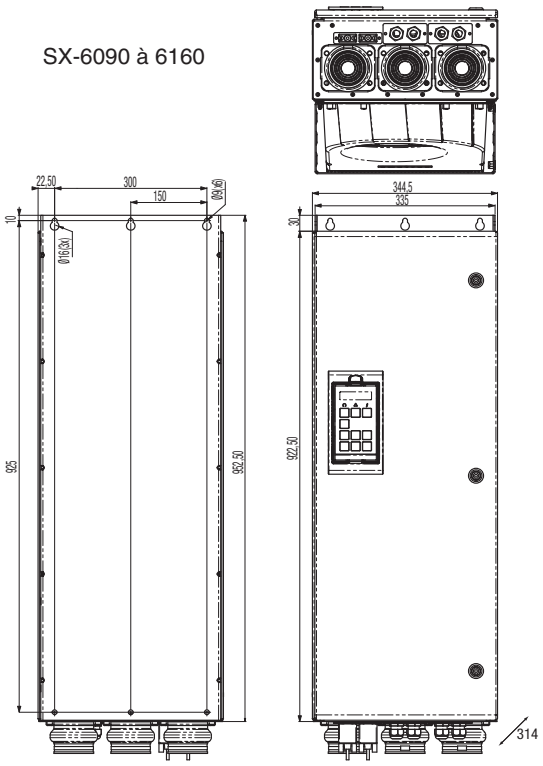
Spécifications communes

Référence modèle SX-		Caractéristiques
Fonctions de contrôle	Méthodes de contrôle	Contrôle V:f pour le modèle « V » Contrôle V/f, contrôle vectoriel avec ou sans réponse pour le modèle « F »
	Plage de fréquence de sortie	0,0 … 400 Hz
	Tolérance de fréquence	Valeur de consigne analogique : 1 % + 1,5 LSB fsd
	Résolution de la valeur de consigne de fréquence	Valeur de consigne numérique : 0,1 Hz Valeur de consigne analogique : 0,03 Hz / 60 Hz (11 bits + signe)
	Résolution de la fréquence de sortie	0,1 Hz
	Valeur de consigne de fréquence	–10 … +10 V (20 kΩ), 0 à 20 mA (250 Ω), valeur de réglage de fréquence (sélectionnable)
	Couple de démarrage	150 % pour l'exploitation élevée, 120 % pour l'exploitation normale
	Précision statique du couple	<3 % en contrôle vectoriel avec réponse <3 % en contrôle vectorielle sans réponse si la vitesse est entre 10 et 100 %, <10 % à 0 Hz
	Réponse de couple	1ms pour vitesse 0 – 90 % 5 ms pour vitesse 90 – 100 % (boucle fermée et ouverte)
	Précision du contrôle de vitesse	Contrôle V/f 1 % Contrôle vectoriel sans réponse 0,1 % Contrôle vectoriel avec réponse 0,01 %
	Réponse de vitesse	0,4 % sans réponse codeur 0,2 % avec réponse codeur
	Limite de couple	À partir de l'entrée analogique
	Temps d'accélération / décélération	0,0 à 3 600,0 s
	Couple de freinage	5 – 10 % (100 % avec résistance de freinage externe)
Fonctionnalité	Fonctions de contrôle principales	PID, fonction de veille, contrôle de freinage, commande de couple (modèle commande de couple directe), contrôle pompe / ventilateur, fonctions logiques, connexions virtuelles, contrôle de surtension, dérogation de sous-tension, réinitialisation automatique, support deux moteurs, interrupteur de fin de course, erreur externe, vitesses de présélection, MotPot Haut / Bas, Réponse pompe, temporisation, Mot PreMag, Jog, Ext Mot Temp, Loc / Rem, sélection AnIn, Brk Ackn.
Fonctions de protection	Protection du moteur	Protection de surchauffe de moteur basée sur le courant de sortie ou PTC par carte en option
	Surintensité momentanée Protection	Le moteur s'arrête lorsque le courant de sortie dépasse 200 % du courant pic
	Protection contre les surcharges	Le moteur s'arrête après à 150 % du courant de sortie (courant de forte surcharge) Le moteur s'arrête après à 120 % du courant de sortie (courant de surcharge normale) (1 mn toutes les 10 mn)
	Protection de surtension	Surtension de ligne : 1 120 Vc.c. durant plus de 10 s pour la classe 690 V; Surtension rapide : 1 220 pour 690 Vc.c.
	Protection contre les sous-tensions	500 pour la classe 690 V (réglable par paramètre d'alimentation d'entrée)
	Alimentation continue en cas de coupure momentanée de l'alimentation	Fonction override basse tension
	Protection de surchauffe du radiateur	Protégée par un thermostat
	Protection de surchauffe de la résistance de freinage	Protection contre les court-circuits du matériel
	Prévention anticalage	Fonction de limitation du courant
	Indication de charge d'alimentation	Le voyant d'alimentation reste allumé lorsque les condensateurs sont chargés
Conditions ambiantes	Température ambiante	0 °C à + 40 °C, jusqu''à 45 °C avec restriction
	Humidité ambiante	90 % HR max. (sans condensation)
	Température de stockage	–20 ºC … +60 ºC (température sur une courte période pendant le transport)
	Altitude	Jusqu'à 1 000 mètres (restriction de sortie de 1 % par 100 m au-dessus de 1 000 m, max. 2 000 m)
	Vibrations / chocs	Conformément à la norme IEC 600068-2-6, vibrations sinusoïdales : 10 < f < 57 Hz, 0,075 mm, 57 < f < 150 Hz, 1 g
	Contamination, selon la norme IEC 60721-3-3	Aucune poussière conductrice autorisée. L'air de refroidissement doit être propre et exempt de matériaux corrosifs. Gaz chimiques, classe 3C2. Particules solides, classe 3S2
	Conception de protection	Boîtier IP54 conforme à la norme EN 60529, IP20

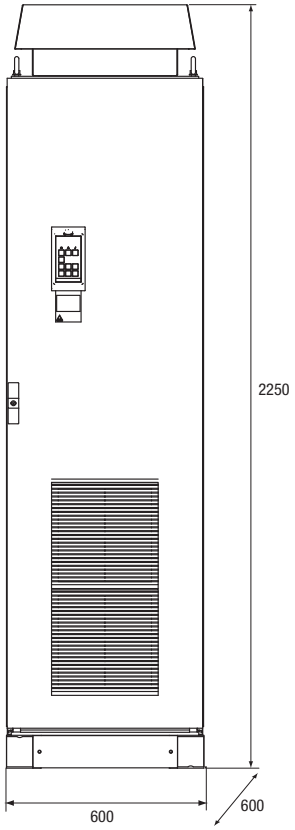
AUDIN - 8, avenue de la malle - 51370 Saint Brice Courcelles - Tel : 03.26.04.20.21 - Fax : 03.26.04.28.20 - Web : http: www.audin.fr - Email : info@audin.fr

Dimensions standard IP54

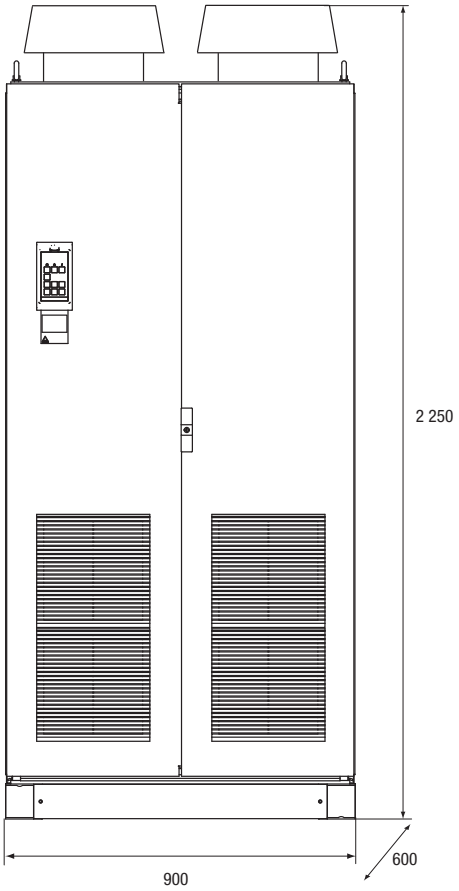
SX-6090 à 6160



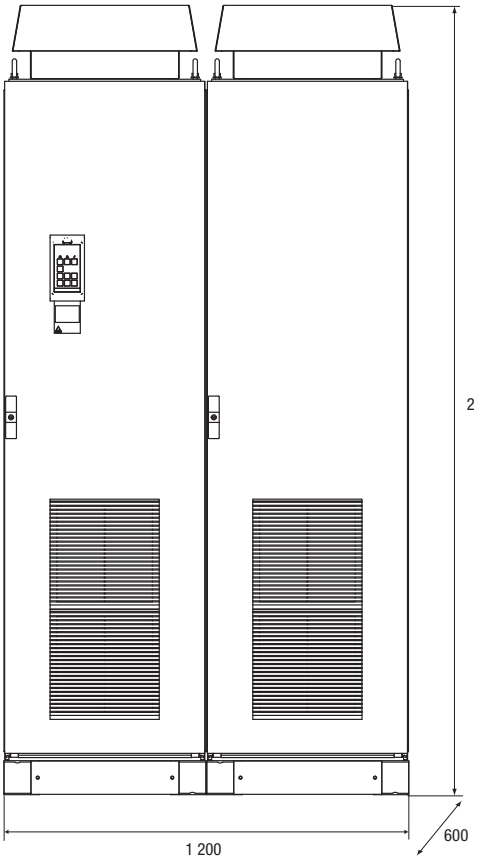
SX-6200 à 6355



SX-6450 à 6500

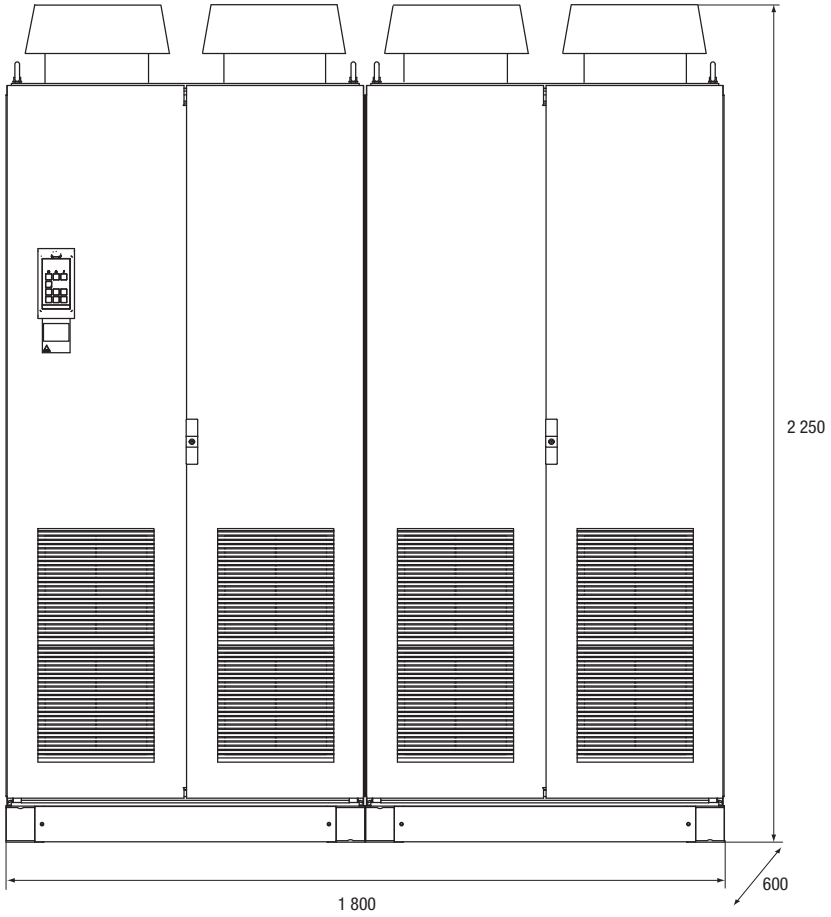


SX-6600 à 6630



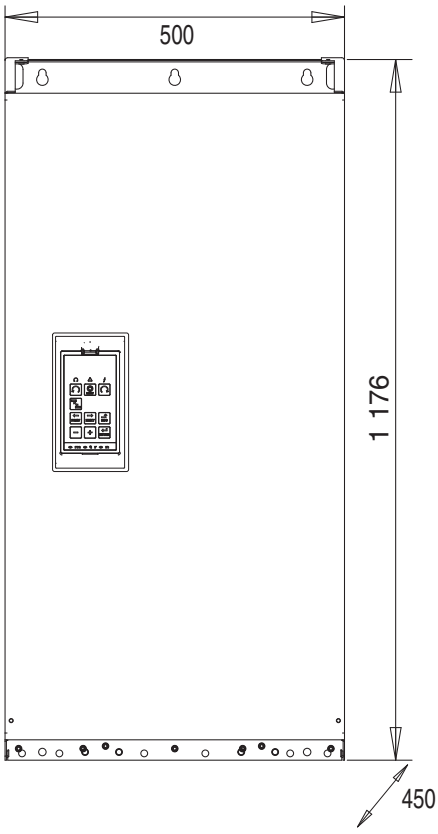
AUDIN - 8, avenue de la malle - 51370 Saint Brice Courcelles - Tel : 03.26.04.20.21 - Fax : 03.26.04.28.20 - Web : http: www.audin.fr - Email : info@audin.fr

SX-6710 à 61K0

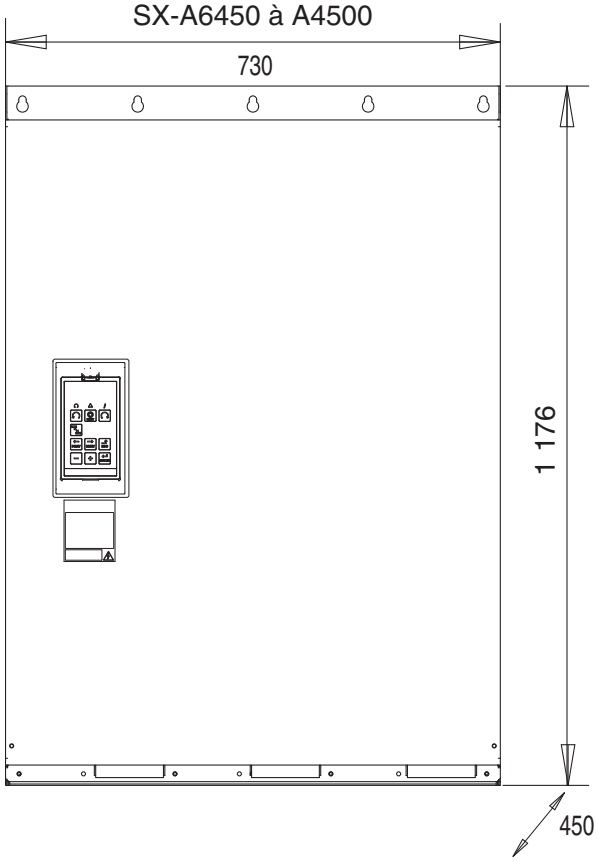


Dimensions standard IP20

SX-A6200 à A6375

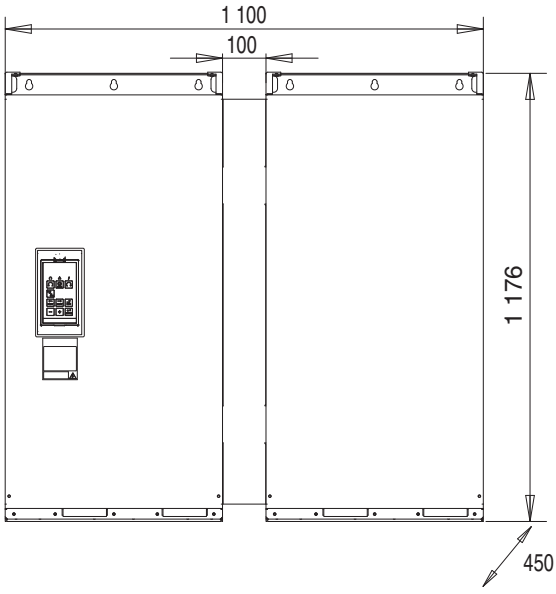


SX-A6450 à A4500

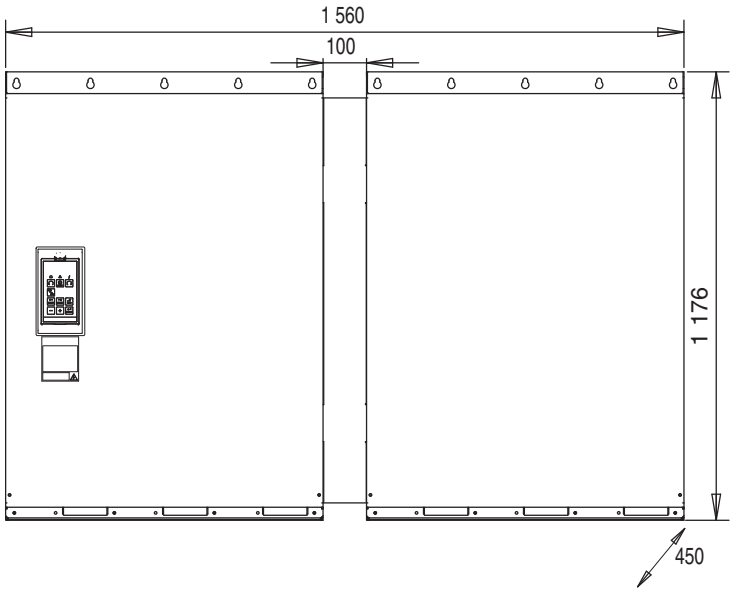


AUDIN - 8, avenue de la malle - 51370 Saint Brice Courcelles - Tel : 03.26.04.20.21 - Fax : 03.26.04.28.20 - Web : http: www.audin.fr - Email : info@audin.fr

SX-A6600 à A6630



SX-A6710 à A61K0



Poids et Flux d'air

Modèle SX-	Poids (Kg)		Flux d'air (m^3 /heure)
	SX-D (IP54)	SX-A (IP20)	
090 à 160	77	–	800
200 à 355	399	176	1 600
450 à 500	563	257	2 400
600 à 630	773	352	3 200
710 à 1K0	1 100	514	4 800

Console à affichage LCD

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

Bobines de sortie

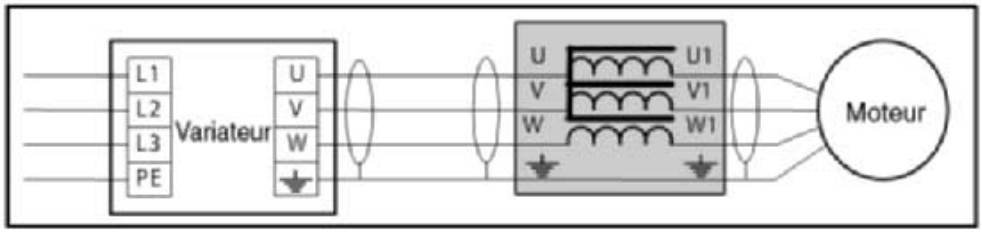
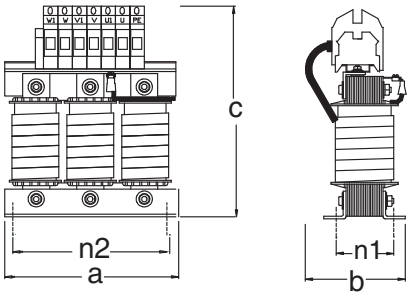
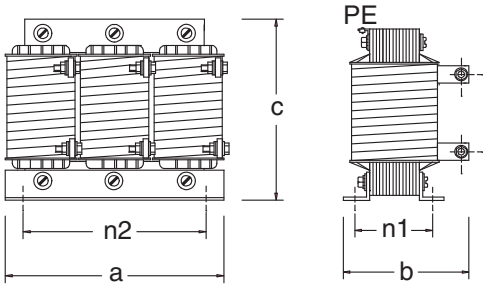


Figure 1

Figure 2





Type	Fig.	a	b	c	n2	n1	Fixe	Poids	Connexion
473169 00	1	190	120	235	170	66	M6	8,4 kg	35 mm^2
473170 00		190	140	260	170	77	M6	10,2 kg	35 mm^2
473171 00	2	210	160	180	175	97	M6	13,4 kg	M10
473172 00		230	170	200	175	95	M6	18,4 kg	M10

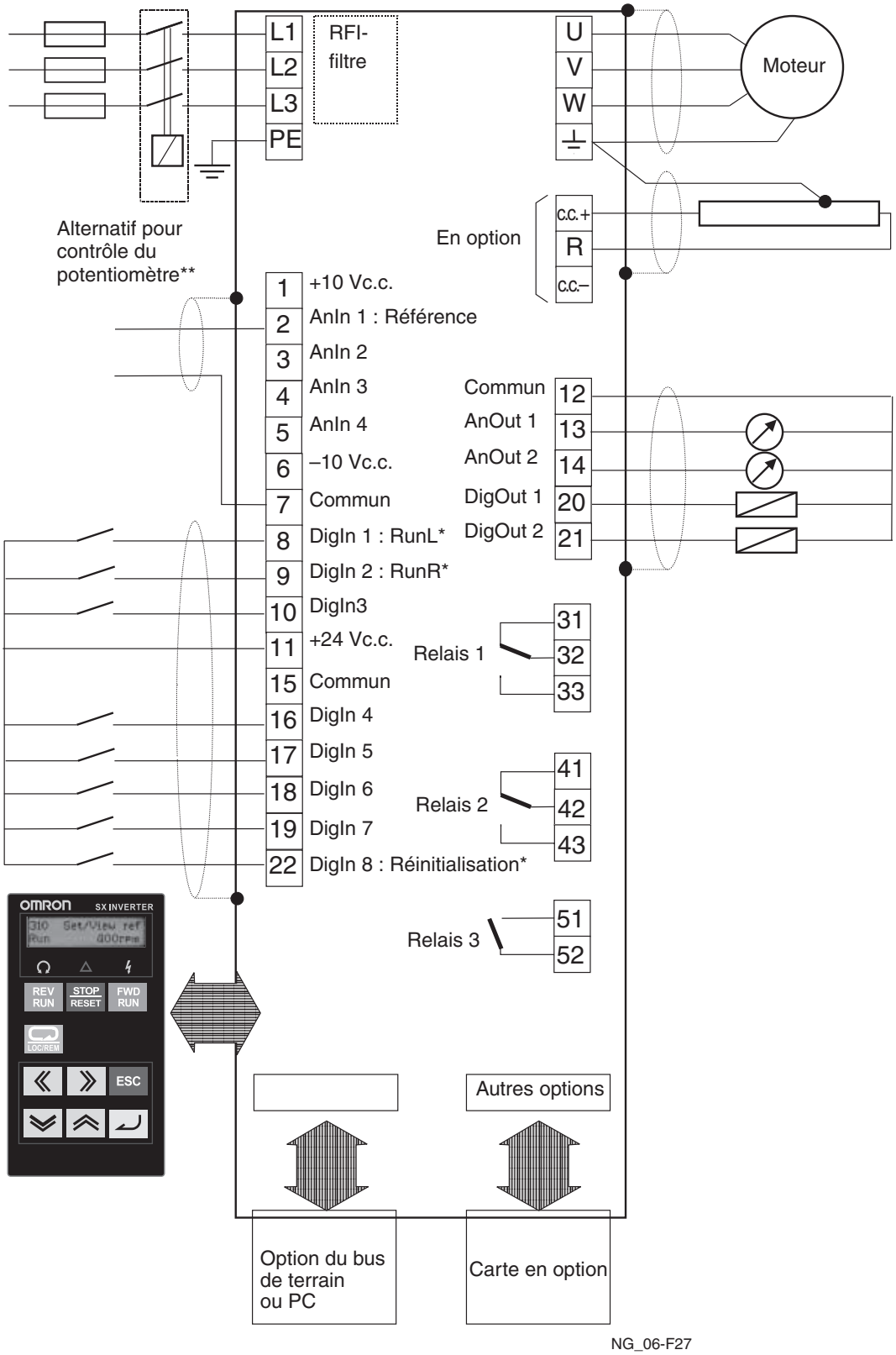
Caractéristiques

Modèle	Courant nominal	Inductance	Tension nominale	Fréquence de découpage max	Fréquence de sortie maximale la fréquence max.	Temp max	Classe de protection
473169 00	90A	0,1 mH	800 V	6 kHz	200 Hz	40 ºC	IP00
473170 00	146A	0,05 mH					
473171 00	175A	0,05 mH					
473172 00	275A	0,032 mH		1,5 (kHz)	100 Hz		

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

Installation

Connexions standard



NG_06-F27

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

Circuit principal

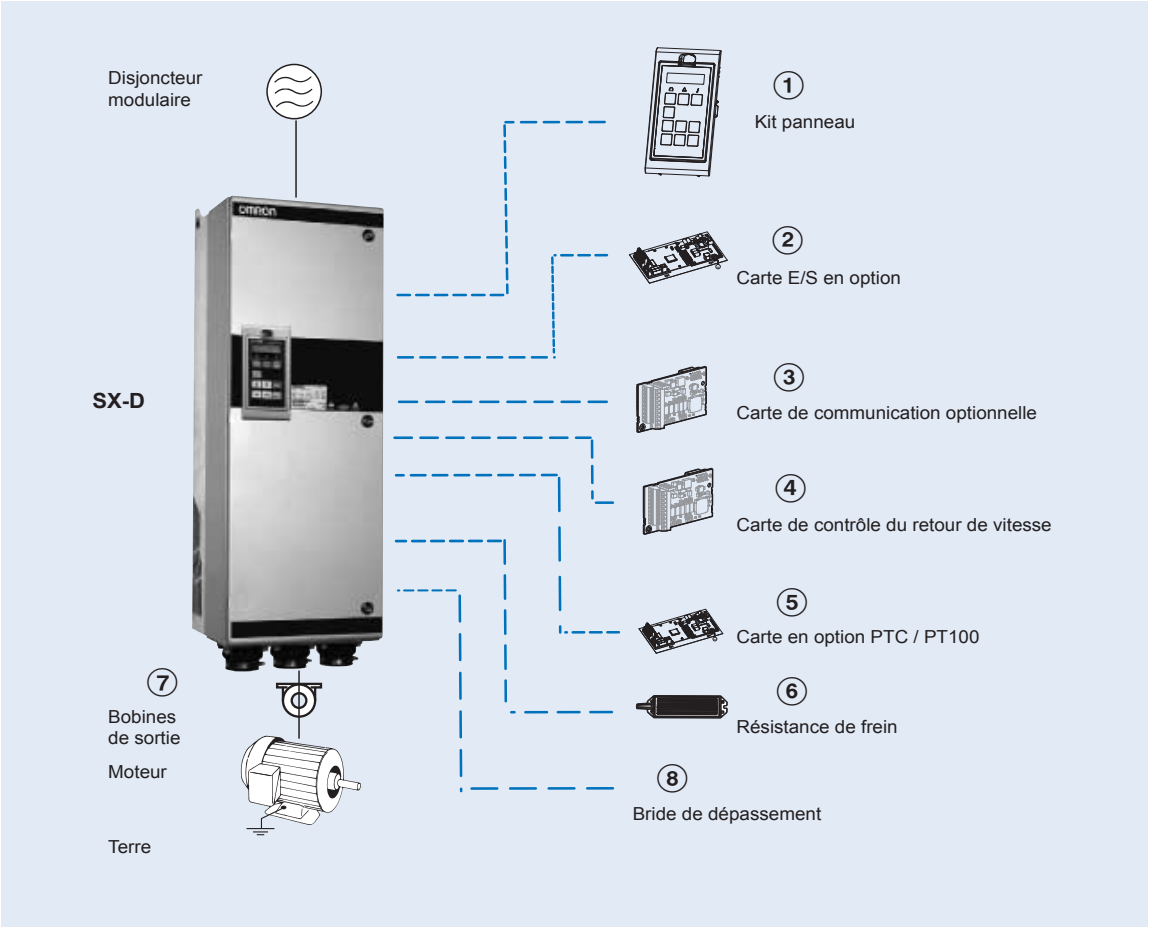
Borne	Nom	Fonction (niveau du signal)
L1, L2, L3	Entrée d'alimentation circuit principal	Utilisée pour connecter la ligne d'alimentation au driver.
U, V, W	Sortie variateur	Utilisée pour connecter le moteur.
c.c.–, c.c.+ , R	Connexions c.c., résistance de freinage	La résistance de freinage doit être connectée aux bornes c.c+ et R. (Les bornes sont équipées uniquement si l'option hacheur de freinage est intégrée)
PE	Terre intégrée	Protection terre
	Mise à la terre	Mise à la terre moteur

Circuit de contrôle

Type	N°	Nom du signal	Fonction	Niveau du signal
Signaux d'entrée numériques	8	DigIn 1	RunL (inverse)	Élevé > 9 Vc.c. Faible < 4 Vc.c. 30 Vc.c. max. Impédance 4,7 kW pour < 3,3 Vc.c. 3,6 kW pour > 3,3 Vc.c.
	9	DigIn 2	RunR (avant)	
	10	DigIn 3	OFF	
	16	DigIn 4	OFF	
	17	DigIn 5	OFF	
	18	DigIn 6	OFF	
	19	DigIn 7	OFF	
	22	DigIn 8	RESET	
	11	+24 V	Tension d'alimentation + 24 Vc.c.	100 mA max.
	15	Commun	Signal de masse	
Signaux d'entrées analogiques	1	+10 V	Tension d'alimentation +10 Vc.c.	–10 à 10 Vc.c. 0 à 20 mA 30 V / 30 mA max. Impédance 20 kW Tension 250 W Courant
	2	AnIn 1	Réf. Process	
	3	AnIn 2	OFF	
	4	AnIn 3	OFF	
	5	AnIn 4	OFF	
	6	–10 V	Tension d'alimentation –10 Vc.c.	
	7	Commun	Signal de masse	
Signaux de sortie numérique	20	DigOut 1	Prêt	Élevé >20 Vc.c., ≅ 50 mA >23 Vc.c. ouverte Bas >1 Vc.c., ≅ 50 mA 100 mA max avec +24 Vc.c.
	21	DigOut 2	Frein	
	12	Commun	Signal de masse	
	31	N/C 1	Sortie relais 1 Déclenchement, actif lorsque VSD est en mode TRIP.	0,1 à 2 A 250 Vc.a. ou 42 Vc.c.
	32	COM 1		
	33	N/O 1		
	41	N/C 2	Sortie relais 2 Fonctionnement, actif lorsque VSD est lancé.	
	42	COM 2		
	43	N/O 2		
	51	COM 3	Sortie relais 3 OFF	
	52	N/O 3		
Signaux de sortie analogique	12	Commun	Signal de masse	0 – 10 V / 0 – 20 mA Max –15 V ≅ 5 mA Impédance : 10 W (Tension)
	13	AnOut1	Vitesse mini à vitesse maxi	
	14	AnOut2	0 à couple max.	

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

Références de commande



SX

Caractéristiques					Modèle IP54		Modèle IP20	
Tension	Taux d'exploitation élevé		Taux d'exploitation normal		Contrôle du couple direct	V/F	Contrôle du couple direct	V/F
690 V	75 kW	72 A	90 kW	90 A	SX-D6090-EF	SX-D6090-EV	–	–
	90 kW	87 A	110 kW	109 A	SX-D6110-EF	SX-D6110-EV		
	110 kW	117 A	132 kW	146 A	SX-D6132-EF	SX-D6132-EV		
	132 kW	140 A	160 kW	175 A	SX-D6160-EF	SX-D6160-EV		
	160 kW	168 A	200 kW	210 A	SX-D6200-EF	SX-D6200-EV		
	200 kW	200 A	250 kW	250 A	SX-D6250-EF	SX-D6250-EV	SX-A6250-EF	SX-A6250-EV
	250 kW	240 A	315 kW	300 A	SX-D6315-EF	SX-D6315-EV	SX-A6315-EF	SX-A6315-EV
	315 kW	300 A	355 kW	375 A	SX-D6355-EF	SX-D6355-EV	SX-A6355-EF	SX-A6355-EV
	315 kW	344 A	450 kW	430 A	SX-D6450-EF	SX-D6450-EV	SX-A6450-EF	SX-A6450-EV
	355 kW	400 A	500 kW	500 A	SX-D6500-EF	SX-D6500-EV	SX-A6500-EF	SX-A6500-EV
	450 kW	480 A	600 kW	600 A	SX-D6600-EF	SX-D6600-EV	SX-A6600-EF	SX-A6600-EV
	500 kW	520 A	630 kW	650 A	SX-D6630-EF	SX-D6630-EV	SX-A6630-EF	SX-A6630-EV
	600 kW	600 A	710 kW	750 A	SX-D6710-EF	SX-D6710-EV	SX-A6710-EF	SX-A6710-EV
	650 kW	688 A	800 kW	860 A	SX-D6800-EF	SX-D6800-EV	SX-A6800-EF	SX-A6800-EV
	710 kW	720 A	900 kW	900 A	SX-D6900-EF	SX-D6900-EV	SX-A6900-EF	SX-A6900-EV
	800 kW	800 A	1 000 kW	1 000 A	SX-D61K0-EF	SX-D61K0-EV	SX-A61K0-EF	SX-A61K0-EV

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

① Kit panneau

Modèle	Description	Fonction
01-3957-00	Kit panneau	Kit panneau complet avec panneau
01-3957-01	Kit panneau vide	Kit panneau complet avec panneau vide

② Carte E/S en option

Modèle	Description	Fonction
01-3876-01	Option E/S supplémentaire	Fournit 3 sorties relais supplémentaires et 3 entrées numériques supplémentaires
01-3876-07	Option grue	Carte en option destinée à l'application grue, avec E/S et fonctions supplémentaires

③ Carte d'options de communication

Type	Modèle	Description	Fonction
Carte de communication en option	01-3876-04	RS232 / 485	• Communication en série MODBUS RTU par interface RS232 ou RS485 avec isolation galvanique
	01-3876-05	Carte PROFIBUS-DP	• Utilisée pour le variateur par communication PROFIBUS-DP avec contrôleur hôte.
	01-3876-06	Carte optionnelle DeviceNet	• Utilisée pour le variateur par communication DeviceNet avec contrôleur hôte.
	01-3876-09	Modbus / TCP, Ethernet	• Utilisée pour le variateur par communication Modbus / TCP avec contrôleur hôte.

④ Carte de réponse codeur en option

Modèle	Description	Fonction
01-3876-03	Option codeur	Utilisé pour la connexion de la vitesse réelle du moteur via le codeur. Jusqu'à 100 kHz avec codeurs incrémentaux TTL et HTL avec alimentation 5 / 24 V

⑤ Carte PTC / PT100 en option

Modèle	Description	Fonction
01-3876-08	Protection thermique	Permet de connecteur une thermistance moteur au variateur

⑥ Hacheur et résistance de freinage

Les variateurs de toutes les dimensions peuvent être équipés d'un hacheur de freinage intégré en option en usine mais il est possible de l'installer ultérieurement. Le choix de la résistance dépend de la durée d'activation de l'application et du cycle d'exploitation. Les tableaux suivants présentent le niveau d'activation du hacheur de freinage intégré et la résistance minimum qui peuvent être utilisés en fonction de la tension d'entrée.

600 V			
Type	Rmin pour tension d'entrée différente (Ω)		
	500 – 525 Vc.c.	550 – 600 Vc.c.	660 – 690 Vc.c.
SX-D6090-EF	4,9	5,7	6,5
SX-D6110-EF	4,9	5,7	6,5
SX-D6132-EF	4,9	5,7	6,5
SX-D6160-EF	4,9	5,7	6,5
SX-D6200-EF	2 x 4,9	2 x 5,7	2 x 6,5
SX-D6250-EF	2 x 4,9	2 x 5,7	2 x 6,5
SX-D6315-EF	2 x 4,9	2 x 5,7	2 x 6,5
SX-D6355-EF	2 x 4,9	2 x 5,7	2 x 6,5
SX-D6450-EF	3 x 4,9	3 x 5,7	3 x 5,7
SX-D6500-EF	3 x 4,9	3 x 5,7	3 x 5,7
SX-D6600-EF	4 x 4,9	4 x 5,7	4 x 5,7
SX-D6630-EF	4 x 4,9	4 x 5,7	4 x 5,7
SX-D6710-EF	6 x 4,9	6 x 5,7	6 x 5,7
SX-D6800-EF	6 x 4,9	6 x 5,7	6 x 5,7
SX-D6900-EF	6 x 4,9	6 x 5,7	6 x 5,7
SX-D61K0-EF	6 x 4,9	6 x 5,7	6 x 5,7

Tension d'alimentation (Vc.c.)1	Niveau de déclenchement du hacheur de frein intégré (Vc.c.)
500 – 525	860
550 – 600	1 000
660 – 690	1 150

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

⑦ Bobines de sortie

Les bobines de sortie au-dessus de SX-D6160-E doivent être commandées à l'usine puisqu'elles doivent installées dans l'armoire électrique

Tension	Modèle de variateur	Modèle	Courant nominal	Inductance	Tension nominale	Fréquence de découpage Max	Fréquence de sortie maximale la fréquence max.	Temp max
690 V	SX-D6090-EF	473169 00	90 A	0,1 mH	800 V	6 kHz	200 Hz	40 ºC
	SX-D6110-EF	473170 00	146 A	0,05 mH		6 kHz	200 Hz	
	SX-D6132-EF							
	SX-D6160-EF	473171 00	175 A	0,05 mH		6 kHz	200 Hz	

⑧ Bride de dépassement

Seuls deux types de brides de dépassement peuvent être commandés après le montage

Modèle	Variateur de fréquence	Fonction
52163	SX-6090 à SX-6160	Avec les bobines de sortie, la bride de dépassement limite la tension et le dV / dt sur le câble du moteur. Les variateurs doivent être commandés, avec l'option connecteurs c.c+ / c.c–.
52220	SX-6200 à SX-61K0	Avec les bobines de sortie, la bride de dépassement limite la tension et le dV / dt sur le câble du moteur. Option « c.c+ / c.c– » non nécessaire.

Logiciel PC

Types	Modèle	Description	Installation
Logiciel	CX-Drive	Logiciel PC	Utilitaire de configuration et de surveillance
	CX-One	Logiciel PC	Utilitaire de configuration et de surveillance
	Économiseur	Logiciel PC	Outil logiciel permettant le calcul d'économie d'énergie

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

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

Cat. No. I125E-FR-02

Les produits étant sans cesse améliorés, ces caractéristiques peuvent être modifiées sans préavis.

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

Robots industriels

De quel robot SCARA avez–vous besoin ?

Conditions environnementales ?

Normal (IP40)

Type de montage ?

Standard

Montage au mur, montage au plafond ou type inverse

Série XG

Portée 120 – 220 mm
portée 500 – 1 000 mm
charge 1 – 20 kg

Page 290

Série X

Portée 250 – 400 mm
portée 1 200 mm
charge 3 – 50 kg

Page 297

Série XS

Portée 250 – 1 000 mm

charge 3 – 20 kg

Page 319

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

Sommaire

Tableau de sélection		276
Robots SCARA	Gamme de robots SCARA	277

Étanche aux poussières et étanche à l'humidité (IP65)

Salle blanche C10

Série XP

Portée 250 – 1 000 mm

charge 3 – 20 kg

Page 311

Série XC

Portée 180 – 1 000 mm

charge 1 – 20 kg

Page 301

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

Tableau de sélection

Modèle	Série XG		Série X	
Environnement typique	Conditions normales	Conditions normales	Conditions normales	Conditions normales
Portée	120 à 220 mm	500 à 1 000 mm	250 à 400 mm	1 200 mm
Plage de charge max.	1 kg	10 – 20 kg	3 kg	50 kg
Classe de protection	IP40	IP40	IP40	IP40
Options de montage	Standard	Standard	Standard	Standard
Page	286	290	297	297

Modèle	Série XS		Série XP	Série XC
	Type fixation au mur	**Type fixation au plafond**	**Type étanche aux poussières**	**Salle blanche**
Environnement typique	Conditions normales	Conditions normales	Alimentation	Pharmaceutique
Portée	300 à 400 mm	400 à 1 000 mm	250 à 1 000 mm	180 à 1 000 mm
Plage de charge max.	3 kg	10 – 20 kg	20 kg	20 kg
Classe de protection	IP40	IP40	IP65	Salle blanche C10
Options de montage	Standard ; Inverse	Standard ; Inverse	Standard	Standard
Page	319	321	311	301

Modèle	YRC – Contrôleur de robot
	Un contrôleur pour tous les modèles de robots
Robots SCARA applicables	Gamme SCARA complète
Méthode de variateur	Point à point, mouvement en arc, interpolation linéaire, interpolation circulaire
Coordonnées	Coordonnées cartésiennes, coordonnées conjointes, coordonnées utilisateur, coordonnées outil
Options	Carte DIO parallèle, DeviceNet, PROFIBUS et connectivité Ethernet, Carte de vision avec 2 entrées caméras, Fonction de poursuite du convoyeur
Outils de programmation	Pendant apprentissage et logiciel SCARA studio
Page	278

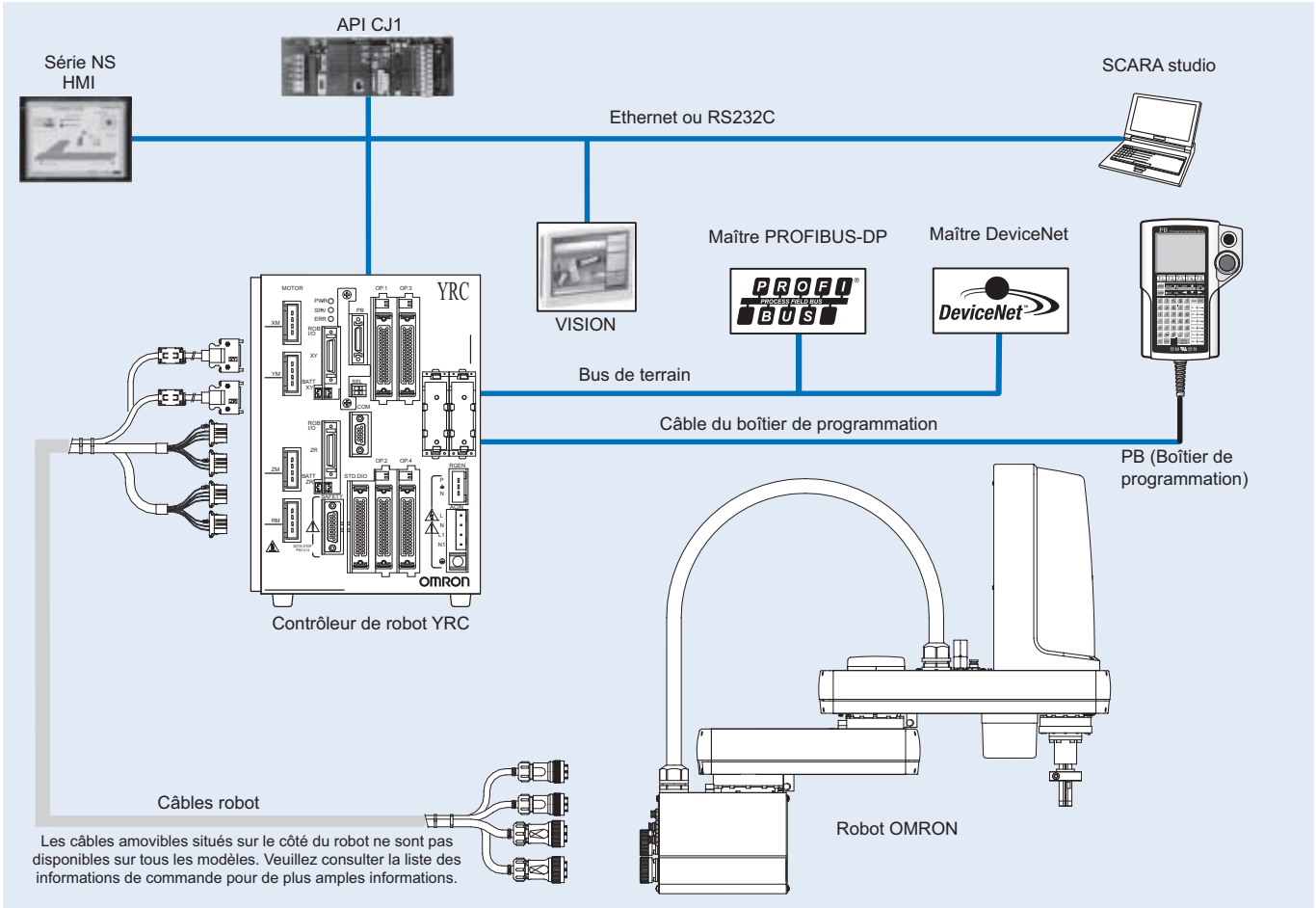
AUDIN - 8, avenue de la malle - 51370 Saint Brice Courcelles - Tel : 03.26.04.20.21 - Fax : 03.26.04.28.20 - Web : http: www.audin.fr - Email : info@audin.fr

Gamme de robots SCARA

Robots SCARA pour applications industrielles :

- Grande fiabilité (pas de courroie dans les séries XG, aucune pièce électronique mobile).
- Précision et vitesse supérieures.
- Maintenance minimale.
- Plus facile à utiliser.
- Rigidité supérieure.
- Design très compact.

Configuration du système



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

YRC Contrôleur de robot

Caractéristiques

Élément			Description
YRC			Contrôleur de robot YRC
Caractéristiques de base	Nombre d'axes contrôlables		4 axes maximum (Contrôle simultané : 4 axes)
	Robots contrôlables		Robots SCARA
	Consommation de puissance maximale		2 500 VA
	Capacité du moteur connecté		1 600 W
	Dimensions (LxHxP)		180 x 250 x 235 mm
	Poids		6,5 kg
	Alimentation d'entrée	Alimentation de contrôle	Monophasé c.a. 200 à 230 V +/–10 % maximum (50 / 60 Hz)
		Alimentation du moteur	Monophasé c.a. 200 à 230 V +/–10 % maximum (50 / 60 Hz)
Contrôle d'axes	Méthode de variateur		Servo logiciel entièrement numérique c.a.
	Méthode de détection de position		Résolveur multi-tour avec fonction de sauvegarde des données, Échelle linéaire magnétique
	Méthode de fonctionnement		PTP (Point à point), Interpolation linéaire, Interpolation circulaire, ARCH
	Système de coordonnées		Coordonnées conjointes, coordonnées cartésiennes
	Cartes d'indication de position		Impulsions, mm (millimètres), deg (degrés)
	Réglage de la vitesse		1 % à 100 % (En unités de 1 %. Toutefois, la vitesse est en unités de 0,01 % durant le fonctionnement d'axe simple par instruction DRIVE)
	Réglage de l'accélération		1. Réglage automatique de l'accélération basé sur le type de modèle du robot et sur le paramètre de masse de fin 2. Réglage basé sur le paramètre d'accélération et de décélération (Réglage par unité de 1 %)
	Résolution		16 384 imp / tour, 1 micron
	Méthode de recherche d'origine		Incrémental, absolu, semi-absolu
Programme	Langue du programme		PSEUDO-BASIC (Conformément à JIS B8439 SLIM Language)
	Multitâches		8 tâches maximum
	Programme de séquence		1 programme
	Méthode d'entrée des données du point		Entrée manuelle de données (entrée de valeur de coordonnées), Apprentissage direct, Lecture d'apprentissage
Mémoire	Capacité mémoire		364 Ko (capacité total de programme et de points) (La capacité de programme disponible durant l'utilisation d'un nombre maximum de points est 84 Ko)
	Programmes		100 programmes (Max.) 9 999 : Lignes maximales par programme 98 Ko : capacité maximale par programme
	Points		10 000 points : nombre maximum de points
	Batterie de sauvegarde de mémoire		Batterie métallique au lithium (durée de vie 4 ans à une température comprise entre 0 ºC et 40 ºC)
	Mémoire flash interne		512 Ko (TOUTES données uniquement)
Entrée / sortie externe	STD.DIO	Entrée d'E/S	Entrée générale 16 points, entrée dédiée 10 points (caractéristiques NPN / PNP sélectionnables)
		Sortie d'E/S	Sortie générale 8 points, sortie dédiée 11 points
	SÉCURITÉ		Entrée d'arrêt d'urgence (Contact à relais), Entrée mode de service (la caractéristique NPN / PNP est définie conformément au réglage STD.DIO)
	Sortie de frein		Contact relais
	Entrée capteur d'origine		Connectable à un capteur de contact normalement fermé DC 24 Vc.c.
	Communications externes		RS232C : 1CH D-SUB9 (femelle) RS422 : 1CH (PB dédié)
	Options	Emplacements	4
		Type	Entrée / sortie en option (NPN / PNP) : Entrée générale 24 points / Sortie générale 16 points
			Lien CC : Entrée dédiée 16 points, Sortie dédiée 16 points, Entrée générale 96 points, Sortie générale 96 points (4 nœuds occupés)
			DeviceNet : Entrée dédiée 16 points, Sortie dédiée 16 points, Entrée générale 96 points, Sortie générale 96 points
			Profibus : Entrée dédiée 16 points, Sortie dédiée 16 points, Entrée générale 96 points, Sortie générale 96 points
			Ethernet : IEEE802.3 10 Mbit/s (10BASE-T)
			IVY : Entrée caméra (2ch), entrée du déclencheur de caméra, entrée de connexion PC
			Poursuite : Entrée de phase AB, entrée du déclencheur d'éclairage, entrée / sortie d'alimentation d'éclairage
			Contrôle de l'éclairage : entrée du déclencheur d'éclairage, entrée / sortie d'alimentation d'éclairage
Options	Boîtier de programmation		PB (avec activation du commutateur)
	Logiciel de support pour PC		SCARA STUDIO
Caractéristiques générales	Température ambiante		0 ºC à 40 ºC
	Température de stockage		–10 °C à 65 °C
	Humidité ambiante		35 à 85 % (sans condensation)
	Batterie de secours absolu		Batterie métallique au lithium 3,6 V 5 400 mAH (2 700 mAH x 2)
	Période de sauvegarde de données absolue		1 an (lorsqu'aucune alimentation n'est fournie)
	Résistance au bruit		IEC61000-4-4 Niveau 3
	Structure de protection		IP10

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

Unité d'entrée / de sortie en option YRC (PNP / NPN)

Élément	Description
R6YACMA241 (NPN) R6YACMA242 (PNP)	Unité d'entrée / de sortie en option
Entrée / sortie en option (NPN / PNP)	24 Entrée d'utilisation générale, 16 Sortie d'utilisation générale

Carte esclave YRC-DeviceNet

Élément		Description
R6YACDRT01		Carte esclave DeviceNet
Contrôleurs applicables		YRC
Caractéristiques DeviceNet applicables		Volume 1 Version 2.0 / Volume 2 Version 2.0
Nom du profil de l'équipement		Périphérique générique (numéro du périphérique 0)
Nombre de CH occupés *1		Normal : Entrée / Sortie 24 c. chacun, Compact : Entrée / Sortie 2 c. chacun
Réglage ID MAC		0 à 63
Réglage de la vitesse de transmission		500 kbit/s, 250 kbit/s, 125 kbit/s (défini à l'aide du commutateur DIP sur la carte)
DeviceNet E/S *2	**Normal**	Entrée générale 96 points, Sortie générale 96 points, Entrée dédiée 16 points, Sortie dédiée 16 points
	Compact	Entrée générale 16 points, Sortie générale 16 points, Entrée dédiée 16 points, Sortie dédiée 16 points
E/S externe parallèle		Le modèle maître et jusqu'à quatre ports peuvent être contrôlés quel que soit le programme du robot, en utilisant la fonction de pseudosérialisation
Réseau longueur	**Longueur globale** *3	100 m / 500 Kbit/s, 250 m / 250 Kbit/s, 500 m / 125 Kbit/s
	Longueur de ligne secondaire / Longueur globale des lignes secondaires	6 m max. / 39 m max., 6 m max. / 78 m max., 6 m max. / 156 m max.
Moniteur à LED		MS (État du module), NS (État du réseau)

*1 Utilisez le paramètre du robot pour sélectionner Normal ou Compact.
*2 Les E/S de contrôleur sont mis à jour toutes les 10 ms.
*3 Ces valeurs s'appliquent lorsqu'un câble épais est utilisé. La distance est inférieure lorsqu'un câble fin est utilisé ou lorsque des câbles épais et fins sont combinés.

Carte esclave YRC-Profibus

Élément	Description
R6YACPRT01	Carte esclave Profibus
Contrôleurs applicables	YRC
Profil de communication	Esclave Profibus-DP
Nombre de nœuds occupés	1 nœud
Configuration de l'adresse de station	1 à 99 (réglé à l'aide du commutateur rotatif sur la carte)
Réglage de la vitesse de communication	9,6 Kbit/s, 19,2 Kbit/s, 93,75 Kbit/s, 187,5 Kbit/s, 500 Kbit/s, 1,5 Mbit/s, 3 Mbit/s, 6 Mbit/s, 12 Mbit/s (reconnaissance automatique)
Profibus E/S *1	Entrée générale 96 points, Sortie générale 96 points, Entrée dédiée 16 points, Sortie dédiée 16 points
E/S externe parallèle	Le modèle maître et jusqu'à quatre ports peuvent être contrôlés quel que soit le programme du robot, en utilisant la fonction de pseudosérialisation
Longueur globale	100 m / 3 M·6 M·12 Mbit/s, 200 m / 1,5 Mbit/s, 400 m / 500 Kbps, 1 000 m / 187,5 Kbit/s, 1 200 m / 9,6 K·19,2 K·93,75 Kbit/s
Moniteur à LED	RUN, ERR, SD, RD, DATA-EX

*1 Le plus court intervalle de mise à jour d'E/S est de 10 ms, mais la durée réelle de la mise à jour d'E/S varie en fonction du temps de mise à jour avec la station maîtresse.

Carte YRC-Ethernet

Élément	Description
R6YACETN01	Carte Ethernet
Contrôleurs applicables	YRC
Spécifications réseau	Comme spécifiées pour Ethernet (IEEE802.3)
Spécifications du connecteur	Connecteur RJ-45 (connecteur modulaire 8 pôles) 1 port
Vitesse	10 Mbit/s (10BASE-T)
Mode de communication	Semi-duplex (Semi-duplex)
Protocole réseau	Couche d'application : TELNET / Couche de transport : TCP/IP Couche de réseau : IP, ICMP, ARP / Couche de lien de données : CSMA / CD Couche physique : 10BASE-T
Nombre d'entrées simultanées du journal	1
Configuration de l'adresse IP, etc.	Défini depuis PB
Moniteur à LED	Fonctionnement, Collision, Lien, Transmission, Réception

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

Caractéristiques de base de la carte YRC-VISION

Élément		Description
R6YACVI01		Carte VISION
Basiques européennes	Contrôleur applicable	YRC
	Pixels	640 (H) x 480 (V) (300 000 pixels, VGA)
	Types de pièces réglables	40 types de pièces
	Caméras connectables	Maximum 2 unités*1
	Types de caméra	Caméra analogique compatible double vitesse
	Mémoire	128 Mo SDRAM, carte miniSD 256 Mo
	I/F externe	Ethernet (100BASE-TX)
Méthode de recherche		Recherche du bord (Filtre du bord corrélatif, Filtre Sobel)
Entrée d'image	Déclencheurs	Déclencheur S/W, Déclencheur H/W, Synchronisation interne de la caméra
	Entrée du déclencheur externe	2 points
Fonctions	Fonction de recherche	Décalage de position, Enregistrement automatique des données du point
Fonctions de support de configuration		Étalonnage, fonction de stockage de l'image*2 (toutes les images / image spécifiée)

*1 En cas de connexion de 2 unités, elles doivent être du même modèle.
*2 Nécessite un PC Windows.

Accessoires pour carte YRC-VISION

Élément	Description
R6YACS1	CCD CAMERA
R6YACCV003	Câble de caméra 3,5 m
R6YACCV006	Câble de caméra 6 m
R6YACCV009	Câble de caméra 9,5 m (3,5 m + 6 m)
R6YACLE008	Lentille 8 mm
R6YACLE012	Lentille 12 mm
R6YACLE016	Lentille 16 mm
R6YACLE025	Lentille 25 mm
R6YACLR005	Bague de grossissement 0,5 mm
R6YACLR010	Bague de grossissement 1,0 mm
R6YACLR020	Bague de grossissement 2,0 mm
R6YACLR050	Bague de grossissement 5,0 mm

Caractéristiques de base de la carte de poursuite YRC

Élément			Description
R6YACTR01			Carte de poursuite
Caractéristiques de base	Contrôleur applicable		YRC
	Section du contrôle de l'éclairage	nombre d'unités connectées d'éclairage	2 cartes maxi.
		Système d'ajustement de la lumière	Contrôle MID (0 à 100 %) (Cycle 60 KHz) Lumière stroboscopique (10 à 33 000 µs)
		Déclencheurs	Déclencheur S/W, Déclencheur H/W
		Entrée du déclencheur externe	2 points
		Entrée d'alimentation d'éclairage	12 Vc.c. ou 24 Vc.c. (Alimenté de l'extérieur généralement vers 2 canaux)
		Sortie d'éclairage	Si 12 Vc.c. sont fournis : Moins de 30 W avec 2 canaux au total Si 24 Vc.c. sont fournis : Moins de 60 W avec 2 canaux au total
	Section d'entrée d'impulsion	Nombre d'unités connectées du codeur	2 cartes maxi.
		Source d'alimentation du codeur	5 V c.c. (Moins de 500 mA avec 2 canaux au total) (alimenté par le contrôleur)
		Codeur applicable	Driver de ligne équivalent à 26LS31 / 26C31 (Conforme à RS422)
		Phase d'entrée	A, $\overline{A}$, B, $\overline{B}$, Z, $\overline{Z}$
		Fréquence de réponse maximale	2 MHz
		Compteur / Multiplication de l'accroissement	0 à 65 535 / Double, quadruple
		Autre	Fourni avec fonction de détection de câble brisé

Remarque : La carte de poursuite est nécessaire en cas d'utilisation de la fonction de poursuite.

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

Accessoires pour carte YRC-Poursuite

Élément	Description
R6YACCR005	Câble codeur pour poursuite 10 m

Caractéristiques de base de la carte de contrôle d'éclairage YRC

Élément		Description
R6YACLI01		Carte de contrôle de l'éclairage
Basiques européennes	Contrôleur applicable	YRC
	Nombre d'éclairages unités connectées	2 cartes maxi.
	Système d'ajustement de la lumière	Contrôle MID (0 à 100 %) (Cycle 60 KHz) Lumière stroboscopique (10 à 33 000 us)
	Déclencheurs	Déclencheur S/W, Déclencheur H/W
	Entrée du déclencheur externe	2 points
	Entrée d'alimentation d'éclairage	12 Vc.c. ou 24 Vc.c. (Alimenté de l'extérieur généralement vers 2 canaux)
	Sortie d'éclairage	Si 12 Vc.c. sont fournis : Moins de 30 W avec 2 canaux au total Si 24 Vc.c. sont fournis : Moins de 60 W avec 2 canaux au total

Accessoires pour YRC-PB (boîtier de programmation)

Élément	Description
R6YACPB005E	Câble du boîtier de programmation 5 m
R6YACPB012E	Câble du boîtier de programmation 12 m

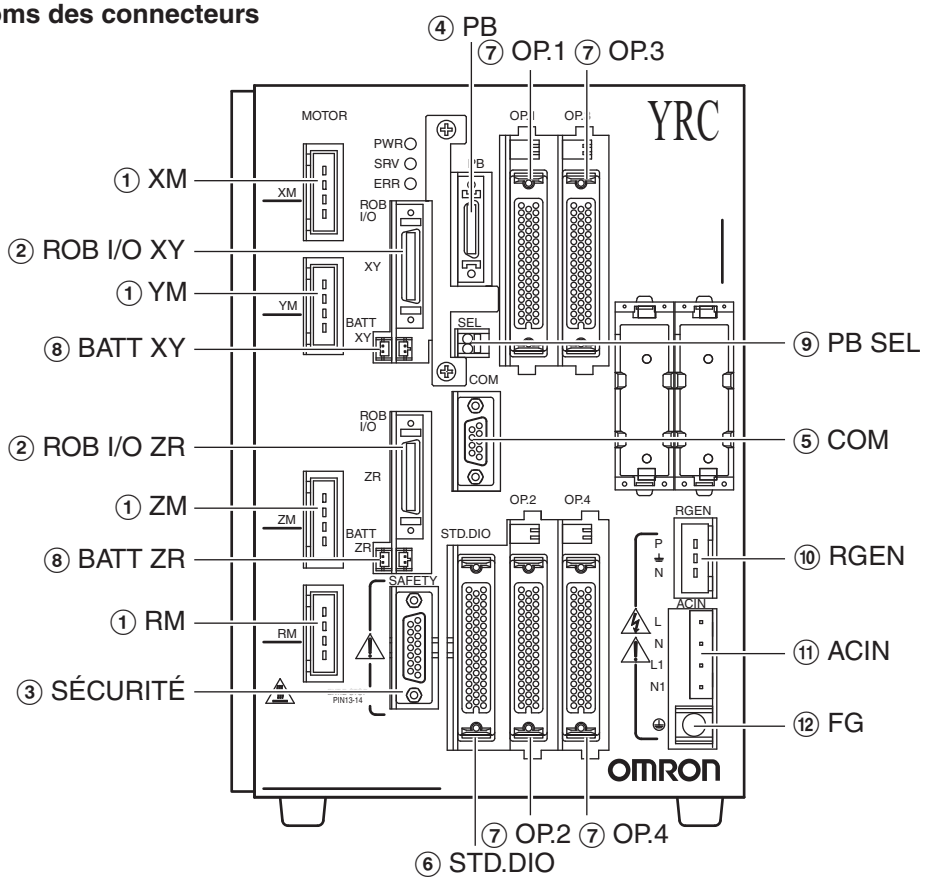
Accessoires pour le logiciel YRC-SCARA studio

Élément	Description
R6YACSSC1	Logiciel de support SCARA studio
R6YACCC005	Câble de communication 9 – 9 broches

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

Nomenclature YRC

Noms des connecteurs



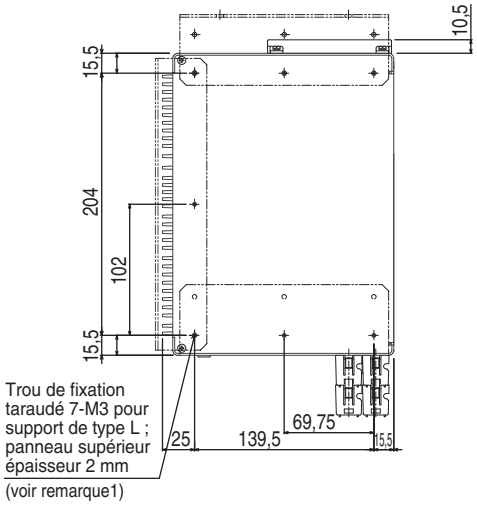
	Nom du connecteur	Fonction
①	XM/YM/ZM/RM	Connecteurs pour variateur du servomoteur
②	ROB I/O [XY/ZR]	Connecteurs pour signaux de capteur et rétroaction du servomoteur
③	SÉCURITÉ	Connecteur d'entrée / de sortie pour fonction de sécurité comme l'arrêt d'urgence
④	PB	Connecteur pour PB
⑤	COM	Connecteur d'interface RS-232C.
⑥	STD.DIO	Connecteur pour entrée / sortie dédiée et entrée / sortie d'utilisation générale standard
⑦	OP.1 ,2, 3, 4	Connecteurs fixés aux cartes d'E/S d'extension en option
⑧	BATT [XY/ZR]	Connecteur de batterie pour secours absolu
⑨	PB SEL	Contact de commutation du sélecteur PB
⑩	RGEN [P/⏚/N]	Connecteur pour unité de régénération
⑪	AC IN [L/N/L1/N1]	Bornier pour câble d'alimentation. Utilisez des bornes à cosse circulaire pour établir des connexions.
⑫	FG	Connecteur terre (⏚). Fournissez la mise à la terre de classe D (100 ohms ou moins).

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

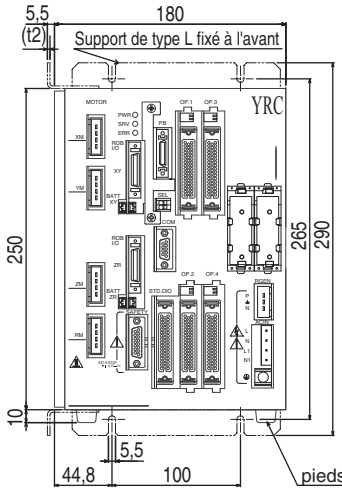
Dimensions

Standard YRC

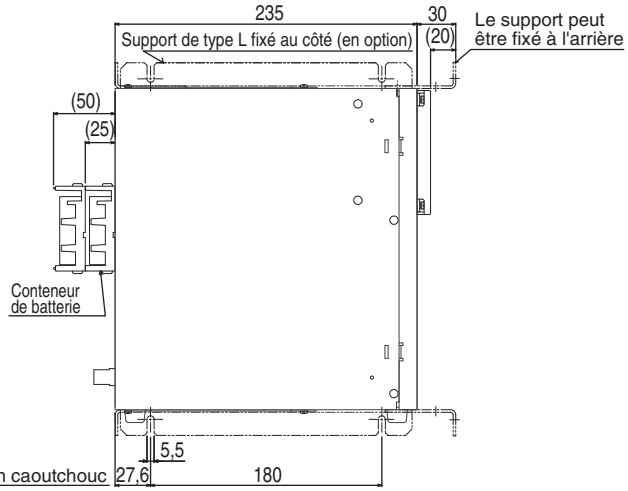
Vue supérieure



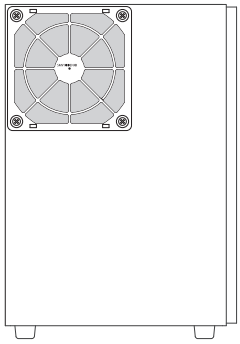
Vue de face



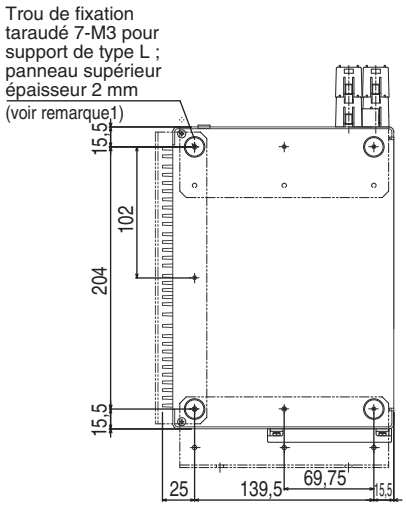
Vue latérale



Vue arrière



Vue du dessous

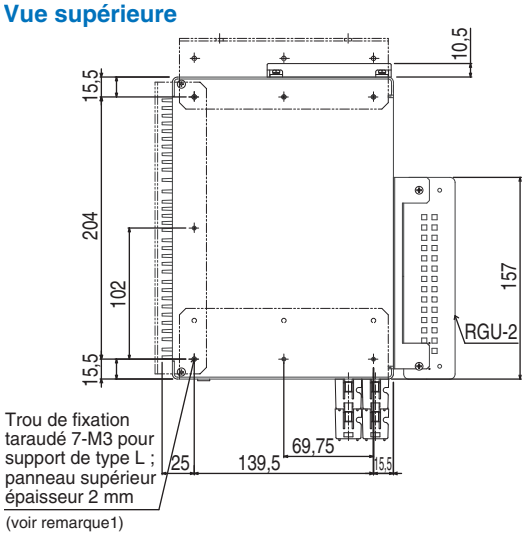


Remarque 1 : Lors de l'installation de ce contrôleur à l'aide des supports de type L fournis, retirez les pieds en caoutchouc situés sur la plaque inférieure.

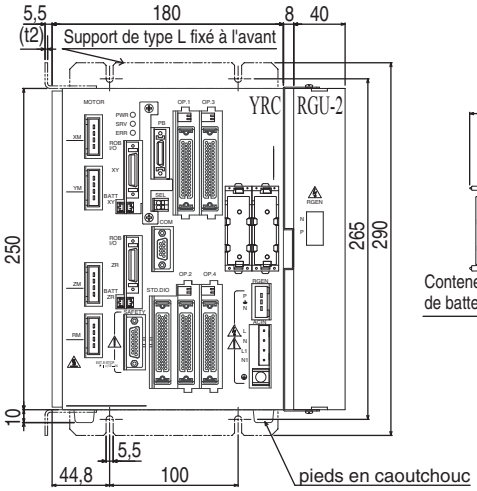
AUDIN - 8, avenue de la malle - 51370 Saint Brice Courcelles - Tel : 03.26.04.20.21 - Fax : 03.26.04.28.20 - Web : http: www.audin.fr - Email : info@audin.fr

YRC avec option RGU2 installée

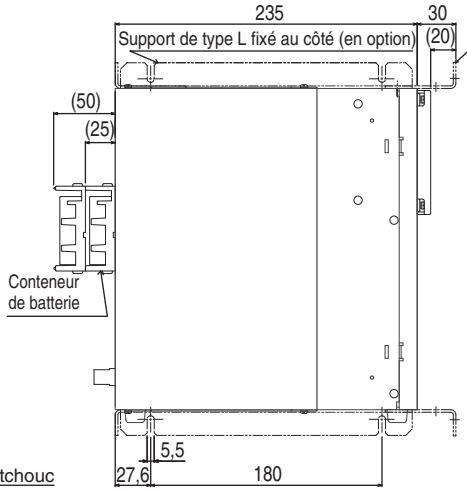
Vue supérieure



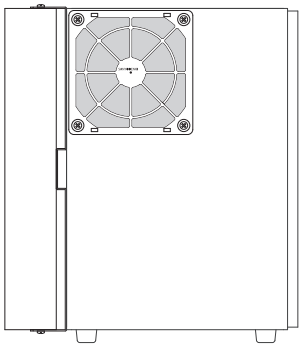
Vue de face



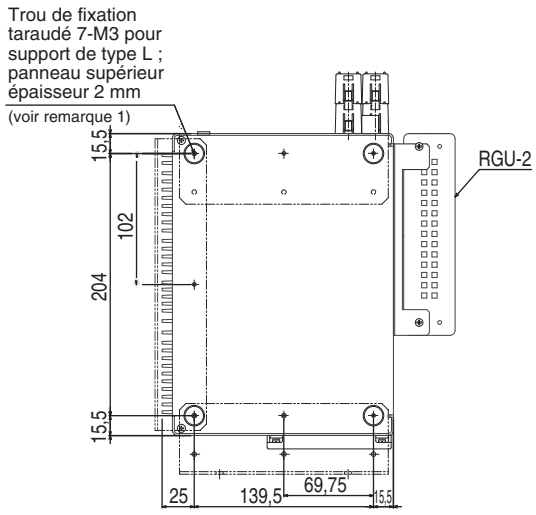
Vue latérale



Vue arrière



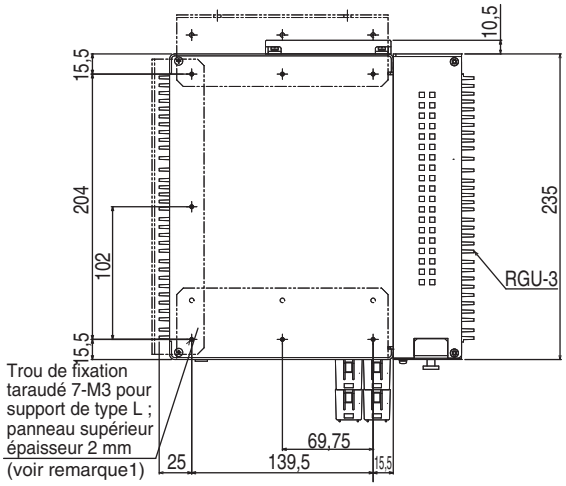
Vue du dessous



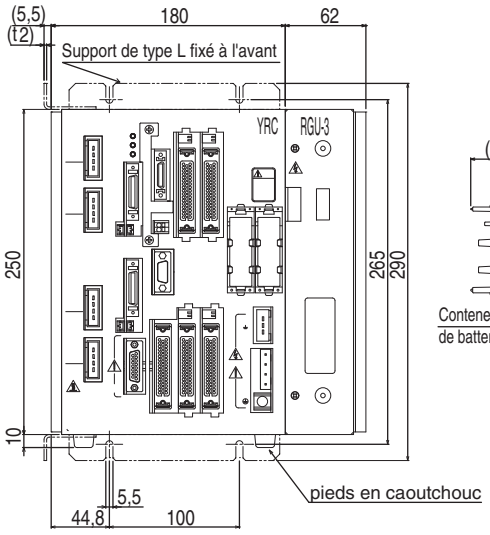
AUDIN - 8, avenue de la malle - 51370 Saint Brice Courcelles - Tel : 03.26.04.20.21 - Fax : 03.26.04.28.20 - Web : http: www.audin.fr - Email : info@audin.fr

YRC avec option RGU3 installée

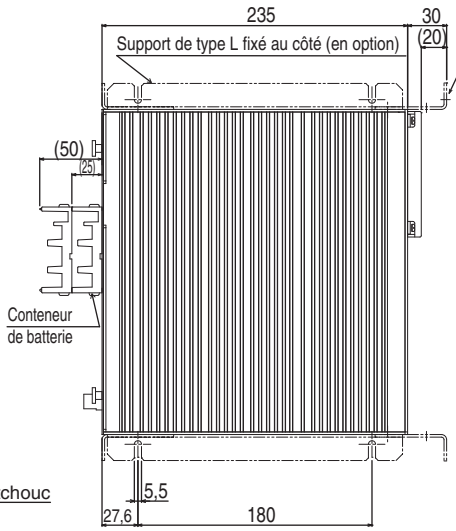
Vue supérieure



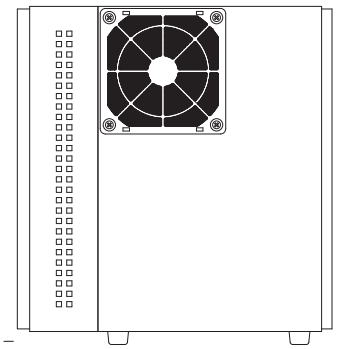
Vue de face



Vue latérale

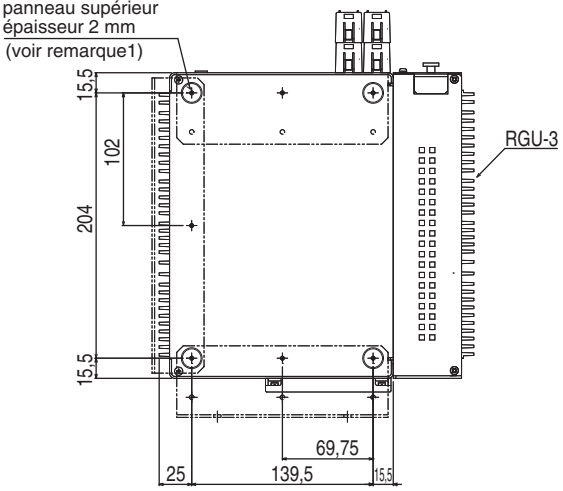


Vue arrière



Vue du dessous

Trou de fixation taraudé 7-M3 pour support de type L ; panneau supérieur épaisseur 2 mm (voir remarque1)



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

OMRON

R6YXG120 SÉRIE TINY

Caractéristiques

			Axe X	Axe Y	Axe Z	Axe R
Portée (mm)			120			
Charge maximale (kg)			1			
Répétabilité *1 (XYZ:mm) (R :º)			+/–0,005		+/–0,01	+/–0,004
Caractéristiques des axes	Longueur du bras (mm)		45	75	50	–
	Plage de rotation (°)		+/–125	+/–145	–	+/–360
Mécanisme de décélération	Réducteur de vitesse		Variateur harmonique	Variateur harmonique	Vis à billes	Variateur harmonique
	Méthode de transmission	Moteur vers réducteur de vitesse	Couplage direct			
		Réducteur de vitesse vers sortie	Couplage direct			
Sortie servomoteur c.a. (W)			30	30	30	30
Vitesse maximale (XYZ:m/s) (R:º/s)			3,3		0,9	1 700
Durée de cycle standard : avec charge 0,1 kg *2 (s)			0,33			
Moment d'inertie autorisé axe R *3 (kgm^2)			0,01			
Câblage utilisateur (sq x pcs)			0,1 x 8			
Tube utilisateur (Diamètre extérieur)			Ø4 x 2			
Paramètre de limite de mouvement			1. Limite logicielle 2. Arrêt mécanique (axes X, Y, Z)			
Longueur du câble robot (m)			Standard : 2 Option : 3,5, 5, 10			
Poids (kg) (Câble robot non inclus) *4			3,9			
Poids du câble robot			0,9 kg (2 m) 1,5 kg (3,5 m) 2,1 kg (5 m) 4,2 kg (10 m)			

*1 Il s'agit de la valeur à une température ambiante environnante constante. (Axes X,Y)
*2 Lors d'un déplacement de 25 mm dans le sens vertical et de 100 mm dans le sens horizontal inversement.
*3 Il existe des limites au réglage du coefficient d'accélération.
*4 Le poids global du robot est la somme du robot lui-même et du câble robot.

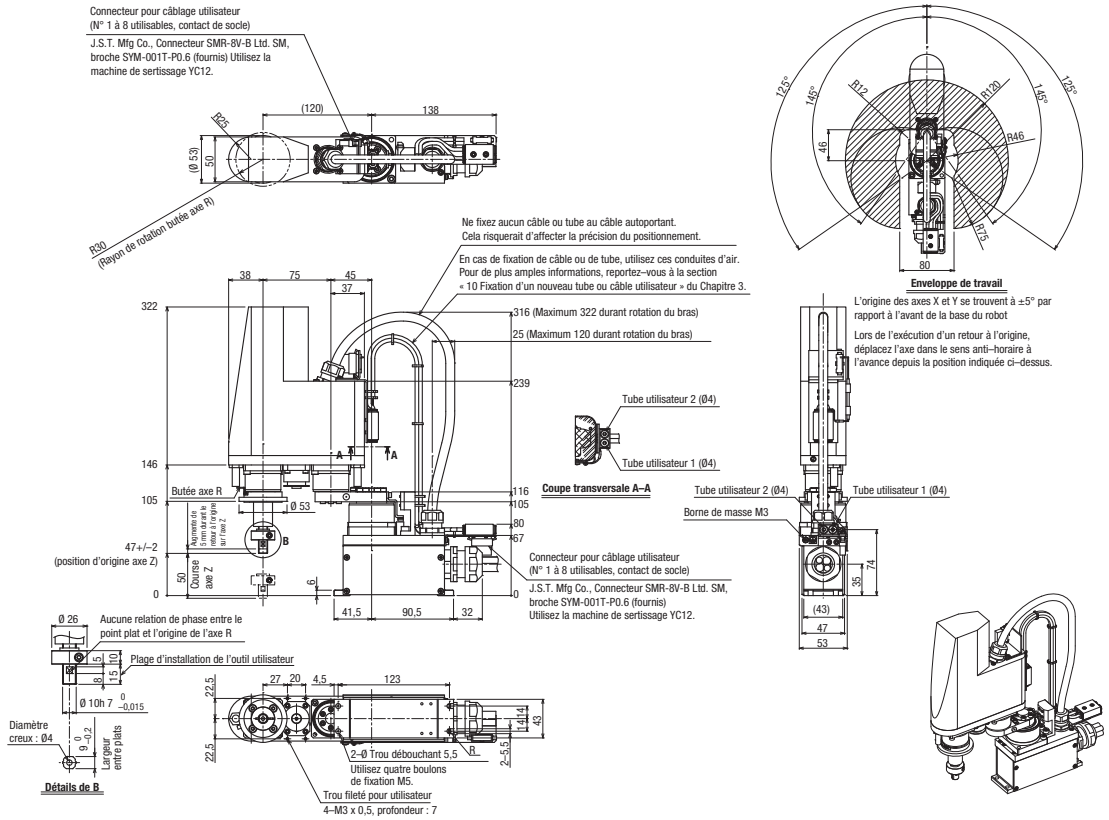
Contrôleur

Contrôleur	Consommation (VA)	Méthode de fonctionnement
YRC	300	Programmation / Tracé point d'E/S / Commande à distance / Fonctionnement à l'aide de communications RS-232C

Références de commande

Description	Modèle
Portée SCARA : 120 mm, Course verticale : 50 mm, Charge max. : 1 kg	R6YXG12050YRC

Dimensions



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

R6YXG150 SÉRIE TINY

Caractéristiques

			Axe X	Axe Y	Axe Z	Axe R
Portée (mm)			150			
Charge maximale (kg)			1			
Répétabilité *1 (XYZ:mm) (R :º)			+/–0,005		+/–0,01	+/–0,004
Axe européennes	Longueur du bras (mm)		75	75	50	–
	Plage de rotation (°)		+/–125	+/–145	–	+/–360
Mécanisme de décélération	Réducteur de vitesse		Variateur harmonique	Variateur harmonique	Vis à billes	Variateur harmonique
	Méthode de transmission	Moteur vers réducteur de vitesse	Couplage direct			
		Réducteur de vitesse vers sortie	Couplage direct			
Sortie servomoteur c.a. (W)			30	30	30	30
Vitesse maximale (XYZ:m/s) (R:º/s)			3,4		0,9	1 700
Durée de cycle standard : avec charge 0,1 kg *2 (s)			0,33			
Moment d'inertie autorisé axe R *3 (kgm²)			0,01			
Câblage utilisateur (sq x pcs)			0,1 x 8			
Tube utilisateur (Diamètre extérieur)			Ø4 x 2			
Paramètre de limite de mouvement			1. Limite logicielle 2. Arrêt mécanique (axes X, Y, Z)			
Longueur du câble robot (m)			Standard : 2 Option : 3,5, 5, 10			
Poids (kg) (Câble robot non inclus) *4			4			
Poids du câble robot			0,9 kg (2 m) 1,5 kg (3,5 m) 2,1 kg (5 m) 4,2 kg (10 m)			

*1 Il s'agit de la valeur à une température ambiante environnante constante. (Axes X,Y)
*2 Lors d'un déplacement de 25 mm dans le sens vertical et de 100 mm dans le sens horizontal inversement.
*3 Il existe des limites au réglage du coefficient d'accélération.
*4 Le poids global du robot est la somme du robot lui-même et du câble robot.

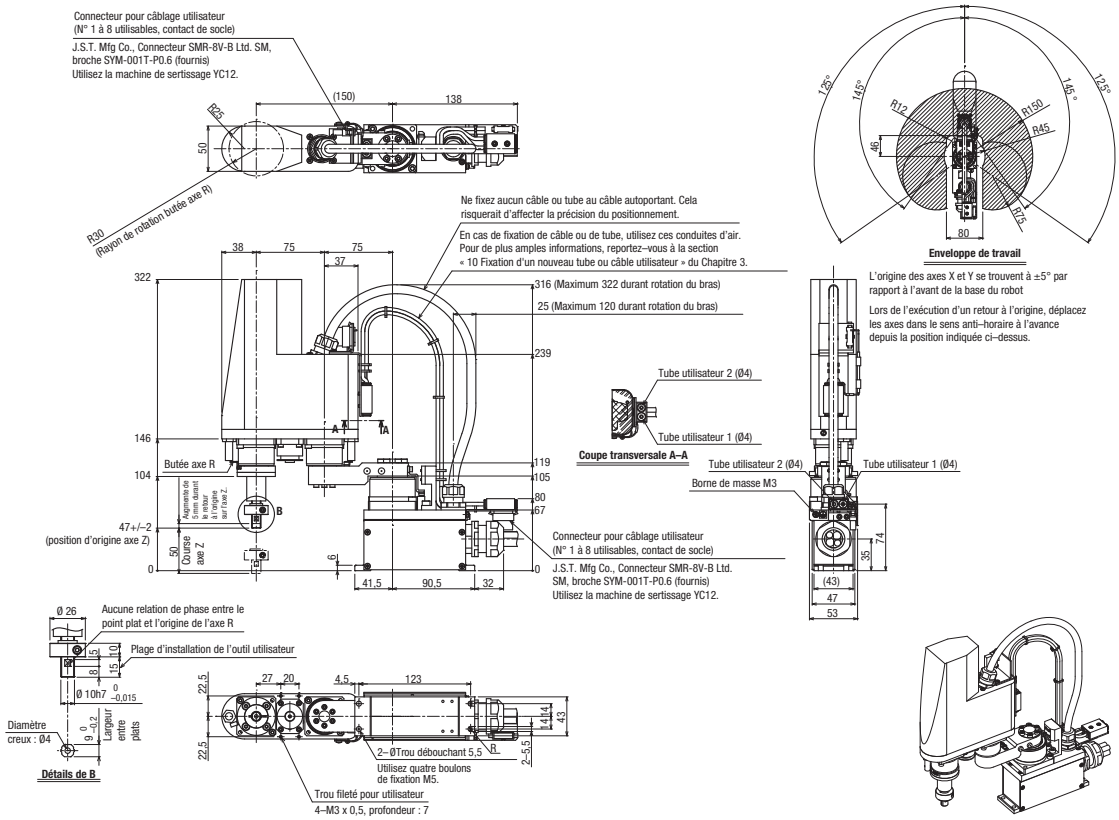
Contrôleur

Contrôleur	Consommation (VA)	Méthode de fonctionnement
YRC	300	Programmation / Tracé point d'E/S / Commande à distance / Fonctionnement à l'aide de communications RS-232C

Références de commande

Description	Modèle
Portée SCARA : 150 mm, Course verticale : 50 mm, Charge max. : 1 kg	R6YXG15050YRC

Dimensions



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

R6YXG180 SÉRIE TINY

Caractéristiques

			Axe X	Axe Y	Axe Z	Axe R
Portée (mm)			180			
Charge maximale (kg)			1			
Répétabilité *1 (XYZ:mm) (R :º)			+/–0,005		+/–0,01	+/–0,004
Caractéristiques des axes	Longueur du bras (mm)		105	75	50	–
	Plage de rotation (°)		+/–125	+/–145	–	+/–360
Mécanisme de décélération	Réducteur de vitesse		Variateur harmonique	Variateur harmonique	Vis à billes	Variateur harmonique
	Méthode de transmission	Moteur vers réducteur de vitesse	Couplage direct			
		Réducteur de vitesse vers sortie	Couplage direct			
Sortie servomoteur c.a. (W)			30	30	30	30
Vitesse maximale (XYZ:m/s) (R:º/s)			3,3		0,9	1 700
Durée de cycle standard : avec charge 0,1 kg *2 (s)			0,33			
Moment d'inertie autorisé axe R *3 (kgm^2)			0,01			
Câblage utilisateur (sq x pcs)			0,1 x 8			
Tube utilisateur (Diamètre extérieur)			Ø4 x 2			
Paramètre de limite de mouvement			1. Limite logicielle 2. Arrêt mécanique (axes X, Y, Z)			
Longueur du câble robot (m)			Standard : 2 Option : 3,5, 5, 10			
Poids (kg) (Câble robot non inclus) *4			4,1			
Poids du câble robot			0,9 kg (2 m) 1,5 kg (3,5 m) 2,1 kg (5 m) 4,2 kg (10 m)			

*1 Il s'agit de la valeur à une température ambiante environnante constante. (Axes X,Y)
*2 Lors d'un déplacement de 25 mm dans le sens vertical et de 100 mm dans le sens horizontal inversement.
*3 Il existe des limites au réglage du coefficient d'accélération.
*4 Le poids global du robot est la somme du robot lui-même et du câble robot.

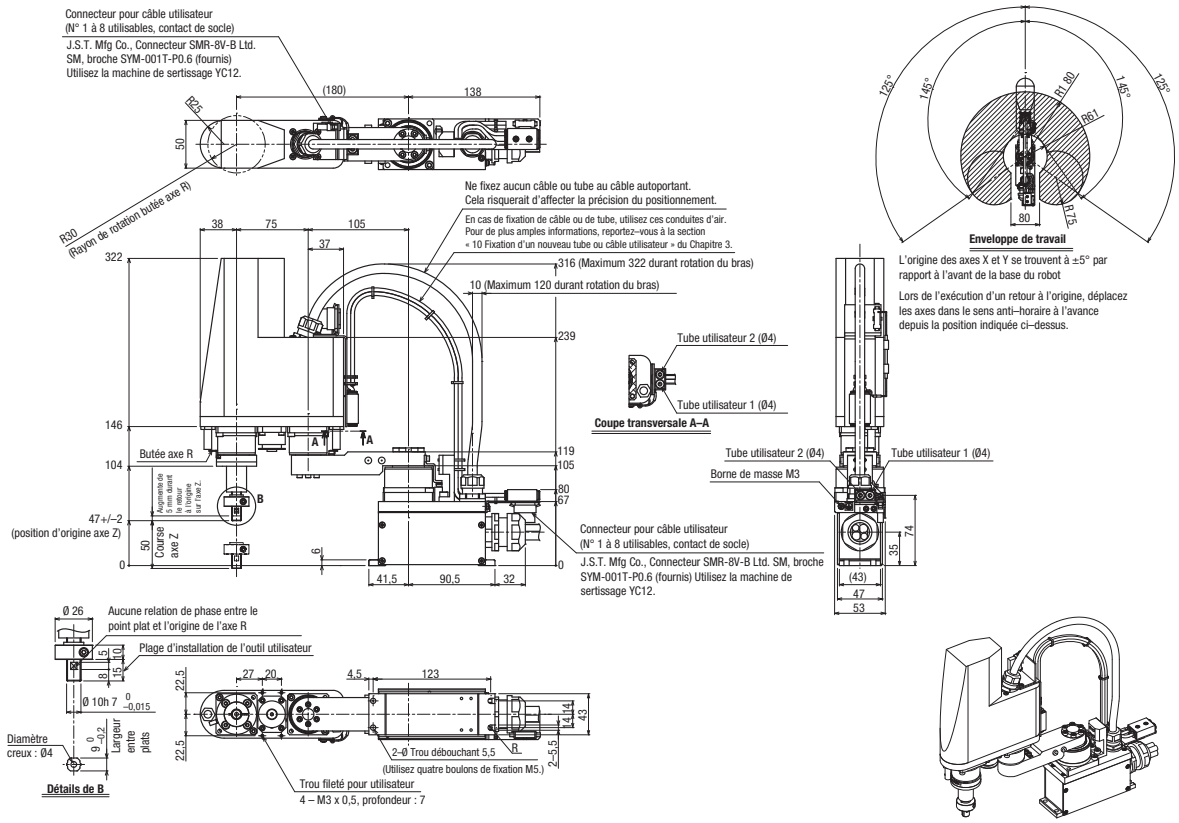
Contrôleur

Contrôleur	Consommation (VA)	Méthode de fonctionnement
YRC	500	Programmation / Tracé point d'E/S / Commande à distance / Fonctionnement à l'aide de communications RS-232C

Références de commande

Description	Modèle
Portée SCARA : 180 mm, Course verticale : 50 mm, Charge max. : 1 kg	R6YXG18050YRC

Dimensions



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

R6YXG220 SÉRIE TINY

Caractéristiques

			Axe X	Axe Y	Axe Z	Axe R
Portée (mm)			220			
Charge maximale (kg)			1			
Répétabilité*1 (XYZ:mm) (R :º)			+/–0,01		+/–0,01	+/–0,004
Caractéristiques des axes	Longueur du bras (mm)		111	109	100	–
	Plage de rotation (°)		+/–120	+/–140	–	+/–360
Mécanisme de décélération	Réducteur de vitesse		Variateur harmonique	Variateur harmonique	Vis à billes	Variateur harmonique
	Méthode de transmission	Moteur vers réducteur de vitesse	Couplage direct			
		Réducteur de vitesse vers sortie	Couplage direct			
Sortie servomoteur c.a. (W)			50	30	30	30
Vitesse maximale (XYZ:m/s) (R:º/s)			3,4		0,7	1 700
Durée de cycle standard : avec charge 0,1 kg *2 (s)			0,42			
Moment d'inertie autorisé axe R*3 (kgm²)			0,01			
Câblage utilisateur (sq x pcs)			0,1 x 6			
Tube utilisateur (Diamètre extérieur)			Ø3 x 2			
Paramètre de limite de mouvement			1. Limite logicielle 2. Arrêt mécanique (axes X, Y, Z)			
Longueur du câble robot (m)			Standard : 3,5 Option : 5, 10			
Poids (kg) (Câble robot non inclus)*4			5,5			
Poids du câble robot			1,5 kg (3,5 m) 2,1 kg (5 m) 4,2 kg (10 m)			

*1 Il s'agit de la valeur à une température ambiante environnante constante. (Axes X,Y)
*2 Lors d'un déplacement de 25 mm dans le sens vertical et de 100 mm dans le sens horizontal inversement.
*3 Il existe des limites au réglage du coefficient d'accélération.
*4 Le poids global du robot est la somme du robot lui-même et du câble robot.

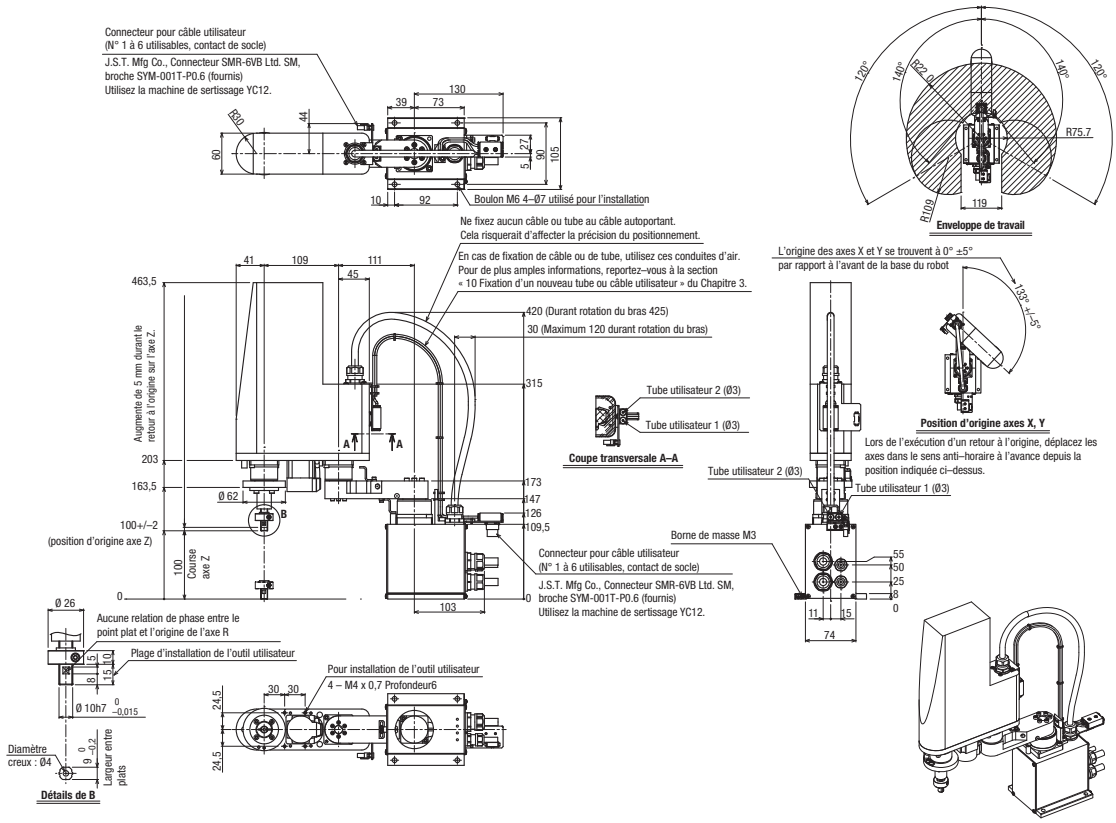
Contrôleur

Contrôleur	Consommation (VA)	Méthode de fonctionnement
YRC	500	Programmation / Tracé point d'E/S / Commande à distance / Fonctionnement à l'aide de communications RS-232C

Références de commande

Description	Modèle
Portée SCARA : 220 mm, Course verticale : 100 mm, Charge max. : 1 kg	R6YXG220100YRC

Dimensions



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

OMRON

R6YXG500 SÉRIE XG

Caractéristiques

			Axe X	Axe Y	Axe Z		Axe R
Portée (mm)			500				
Charge maximale (kg)			10				
Répétabilité *1 (XYZ:mm) (R :º)			+/–0,01		+/–0,01		+/–0,004
Caractéristiques des axes	Longueur du bras (mm)		200	300	200	300	–
	Plage de rotation (°)		+/–130	+/–145	–		+/–360
Mécanisme de décélération	Réducteur de vitesse		Variateur harmonique	Variateur harmonique	Vis à billes		Variateur harmonique
	Méthode de transmission	Moteur vers réducteur de vitesse	Couplage direct				
		Réducteur de vitesse vers sortie	Couplage direct				
Sortie servomoteur c.a. (W)			400	200	200		200
Vitesse maximale (XYZ:m/s) (R:º/s)			7,6		2,3	1,7	1 700
Durée de cycle standard : avec charge 2 kg *2 (s)			0,45				
Moment d'inertie autorisé axe R *3 (kgm^2)			0,30				
Câblage utilisateur (sq x pcs)			0,2 x 20				
Tube utilisateur (Diamètre extérieur)			Ø6 x 3				
Paramètre de limite de mouvement			1. Limite logicielle 2. Arrêt mécanique (axes X, Y, Z)				
Longueur du câble robot (m)			Standard : 3,5 Option : 5, 10				
Poids (kg) (Câble robot non inclus)			30				

*1 Il s'agit de la valeur à une température ambiante environnante constante. (Axes X,Y)
*2 Lors d'un déplacement de 25 mm dans le sens vertical et de 300 mm dans le sens horizontal inversement.
*3 Il existe des limites au réglage du coefficient d'accélération.

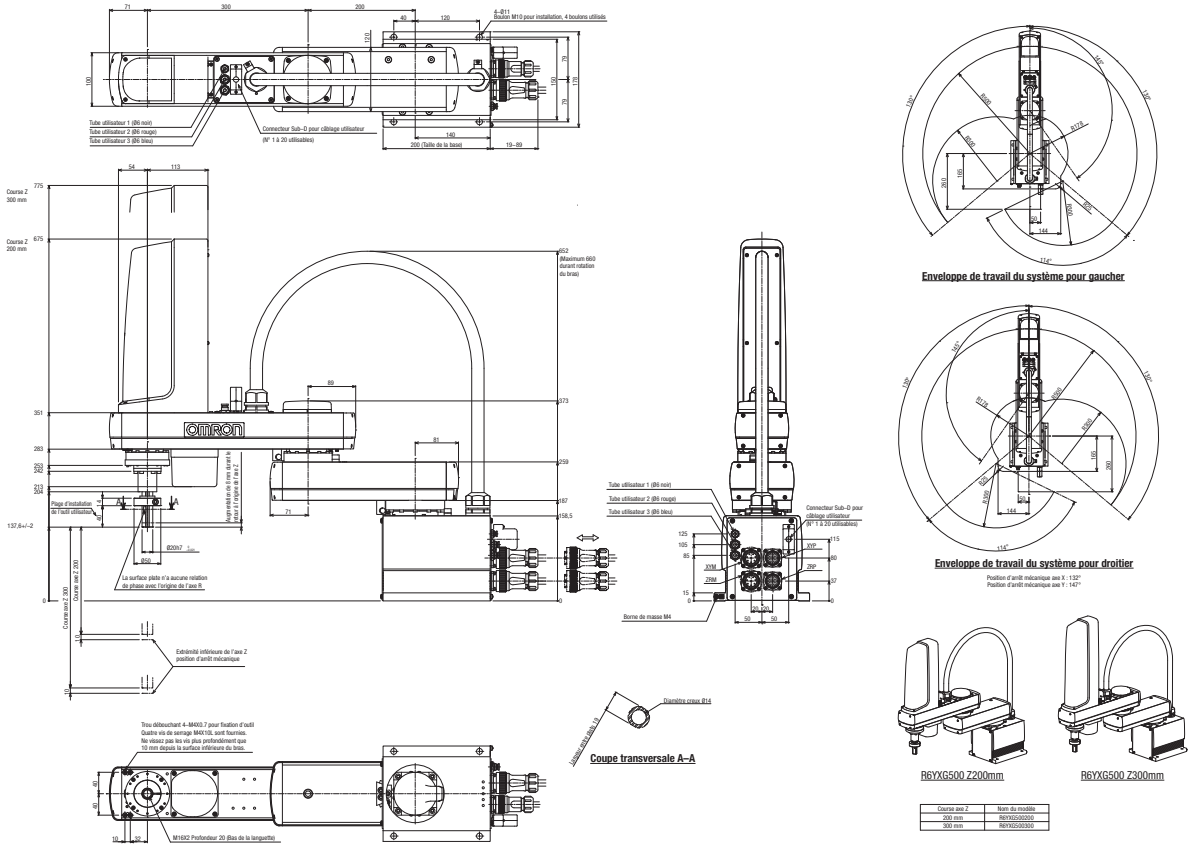
Contrôleur

Contrôleur	Consommation (VA)	Méthode de fonctionnement
YRC	1 700	Programmation / Tracé point d'E/S / Commande à distance / Fonctionnement à l'aide de communications RS-232C

Références de commande

Description	Modèle
Portée SCARA : 500 mm, Course verticale : 200 mm, Charge max. : 10 kg	R6YXG500200YRC
Portée SCARA : 500 mm, Course verticale : 300 mm, Charge max. : 10 kg	R6YXG500300YRC

Dimensions



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

R6YXG600 SÉRIE XG

Caractéristiques

			Axe X	Axe Y	Axe Z		Axe R
Portée (mm)			600				
Charge maximale (kg)			10				
Répétabilité*1 (XYZ:mm) (R :º)			+/–0,01		+/–0,01		+/–0,004
Caractéristiques des axes	Longueur du bras (mm)		300	300	200	300	–
	Plage de rotation (°)		+/–130	+/–145	–		+/–360
Mécanisme de décélération	Réducteur de vitesse		Variateur harmonique	Variateur harmonique	Vis à billes		Variateur harmonique
	Méthode de transmission	Moteur vers réducteur de vitesse	Couplage direct				
		Réducteur de vitesse vers sortie	Couplage direct				
Sortie servomoteur c.a. (W)			400	200	200		200
Vitesse maximale (XYZ:m/s) (R:º/s)			8,4		2,3	1,7	1 700
Durée de cycle standard : avec charge 2 kg*2 (s)			0,46				
Moment d'inertie autorisé axe R*3 (kgm²)			0,30				
Câblage utilisateur (sq x pcs)			0,2 x 20				
Tube utilisateur (Diamètre extérieur)			Ø6 x 3				
Paramètre de limite de mouvement			1. Limite logicielle 2. Arrêt mécanique (axes X, Y, Z)				
Longueur du câble robot (m)			Standard : 3,5 Option : 5, 10				
Poids (kg) (Câble robot non inclus)			31				

*1 Il s'agit de la valeur à une température ambiante environnante constante. (Axes X,Y)
*2 Lors d'un déplacement de 25 mm dans le sens vertical et de 300 mm dans le sens horizontal inversement.
*3 Il existe des limites au réglage du coefficient d'accélération.

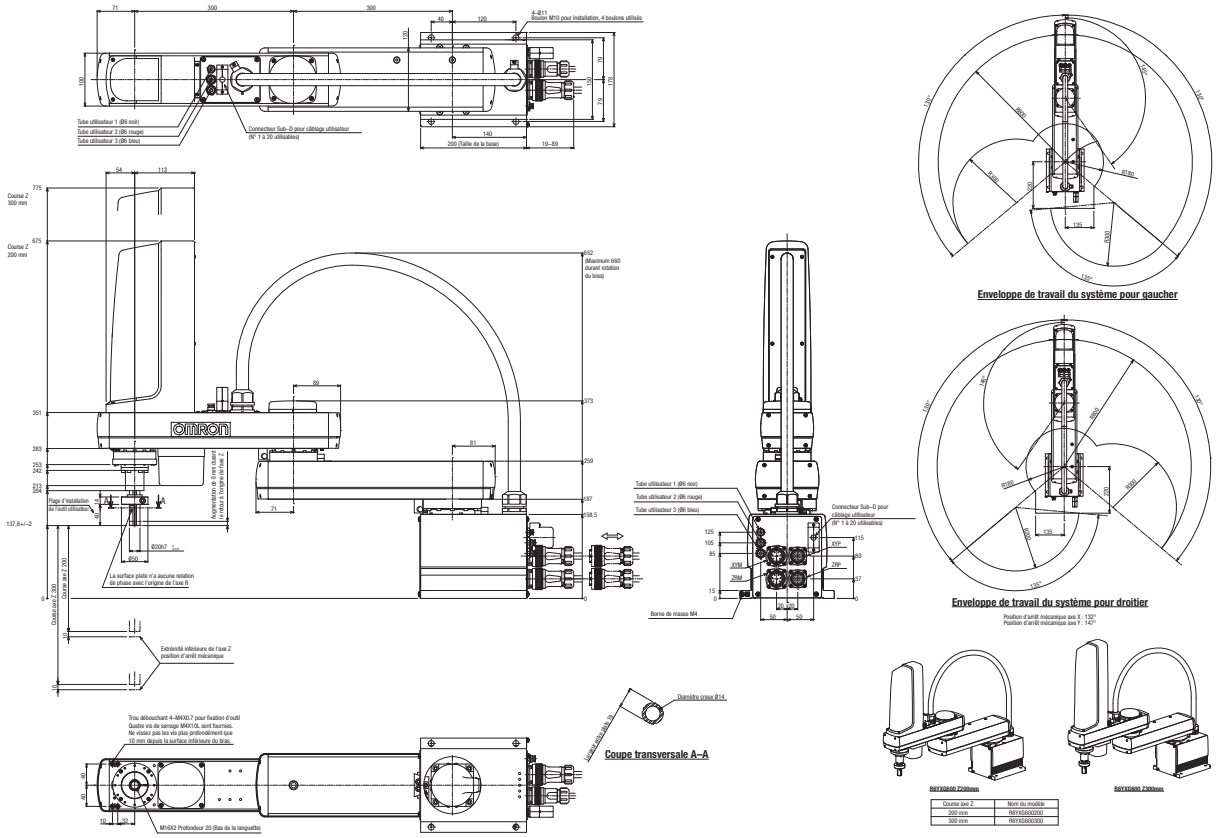
Contrôleur

Contrôleur	Consommation (VA)	Méthode de fonctionnement
YRC	1 700	Programmation / Tracé point d'E/S / Commande à distance / Fonctionnement à l'aide de communications RS-232C

Références de commande

Description	Modèle
Portée SCARA : 600 mm, Course verticale : 200 mm, Charge max. : 10 kg	R6YXG600200YRC
Portée SCARA : 600 mm, Course verticale : 300 mm, Charge max. : 10 kg	R6YXG600300YRC

Dimensions



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

OMRON

R6YXGH600 SÉRIE XG

Caractéristiques

			Axe X	Axe Y	Axe Z		Axe R
Portée (mm)			600				
Charge maximale (kg)			20				
Répétabilité *1 (XYZ:mm) (R :º)			+/–0,02		+/–0,01		+/–0,004
Caractéristiques des axes	Longueur du bras (mm)		200	400	200	400	–
	Plage de rotation (°)		+/–130	+/–150	–		+/–360
Mécanisme de décélération	Réducteur de vitesse		Variateur harmonique	Variateur harmonique	Vis à billes		Variateur harmonique
	Méthode de transmission	Moteur vers réducteur de vitesse	Couplage direct				
		Réducteur de vitesse vers sortie	Couplage direct				
Sortie servomoteur c.a. (W)			750	400	400		200
Vitesse maximale (XYZ:m/s) (R:º/s)			7,7		2,3	1,7	920
Durée de cycle standard : avec charge 2 kg *2 (s)			0,47				
Moment d'inertie autorisé axe R *3 (kgm^2)			1				
Câblage utilisateur (sq x pcs)			0,2 x 20				
Tube utilisateur (Diamètre extérieur)			Ø6 x 3				
Paramètre de limite de mouvement			1. Limite logicielle 2. Arrêt mécanique (axes X, Y, Z)				
Longueur du câble robot (m)			Standard : 3,5 Option : 5, 10				
Poids (kg) (Câble robot non inclus)			Axe Z 200 mm : 48, Axe Z 400 mm : 50				

*1 Il s'agit de la valeur à une température ambiante environnante constante. (Axes X,Y)
*2 Lors d'un déplacement de 25 mm dans le sens vertical et de 300 mm dans le sens horizontal inversement.
*3 Il existe des limites au réglage du coefficient d'accélération.

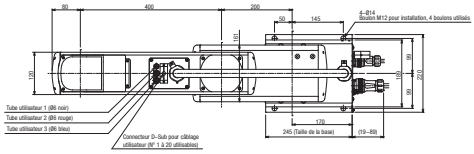
Contrôleur

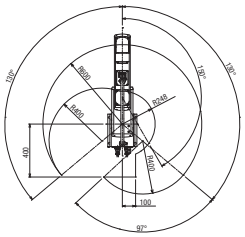
Contrôleur	Consommation (VA)	Méthode de fonctionnement
YRC	2 500	Programmation / Tracé point d'E/S / Commande à distance / Fonctionnement à l'aide de communications RS-232C

Références de commande

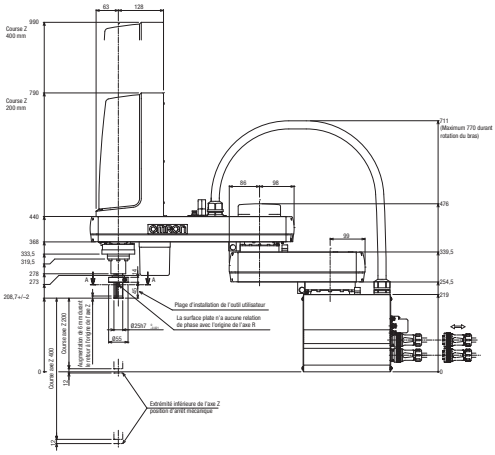
Description	Modèle
Portée SCARA : 600 mm, Course verticale : 200 mm, Charge max. : 20 kg	R6YXGH600200YRC
Portée SCARA : 600 mm, Course verticale : 400 mm, Charge max. : 20 kg	R6YXGH600400YRC

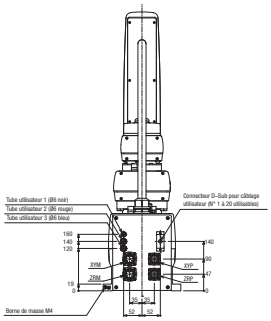
Dimensions

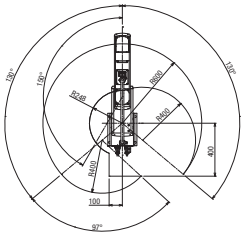




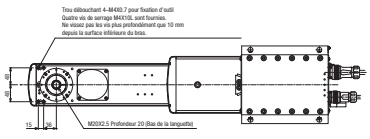
Enveloppe de travail du système pour gaucher

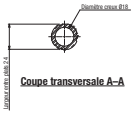




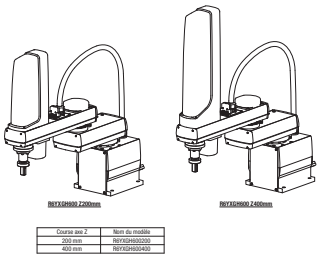


Enveloppe de travail du système pour droitier





Coupe transversale A–A



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

R6YXG700 SÉRIE XG

Caractéristiques

			Axe X	Axe Y	Axe Z		Axe R
Portée (mm)			700				
Charge maximale (kg)			20				
Répétabilité*1 (XYZ:mm) (R :º)			+/–0,02		+/–0,01		+/–0,004
Caractéristiques des axes	Longueur du bras (mm)		300	400	200	400	–
	Plage de rotation (°)		+/–130	+/–150	–		+/–360
Mécanisme de décélération	Réducteur de vitesse		Variateur harmonique	Variateur harmonique	Vis à billes		Variateur harmonique
	Méthode de transmission	Moteur vers réducteur de vitesse	Couplage direct				
		Réducteur de vitesse vers sortie	Couplage direct				
Sortie servomoteur c.a. (W)			750	400	400		200
Vitesse maximale (XYZ:m/s) (R:º/s)			8,4		2,3	1,7	920
Durée de cycle standard : avec charge 2 kg*2 (s)			0,42				
Moment d'inertie autorisé axe R*3 (kgm²)			1				
Câblage utilisateur (sq x pcs)			0,2 x 20				
Tube utilisateur (Diamètre extérieur)			Ø6 x 3				
Paramètre de limite de mouvement			1. Limite logicielle 2. Arrêt mécanique (axes X, Y, Z)				
Longueur du câble robot (m)			Standard : 3,5 Option : 5, 10				
Poids (kg) (Câble robot non inclus)			Axe Z 200 mm : 50, Axe Z 400 mm : 52				

*1 Il s'agit de la valeur à une température ambiante environnante constante. (Axes X,Y)
*2 Lors d'un déplacement de 25 mm dans le sens vertical et de 300 mm dans le sens horizontal inversement.
*3 Il existe des limites au réglage du coefficient d'accélération.

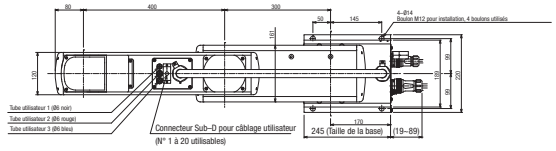
Contrôleur

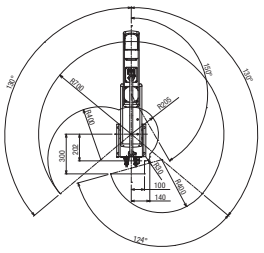
Contrôleur	Consommation (VA)	Méthode de fonctionnement
YRC	2 500	Programmation / Tracé point d'E/S / Commande à distance / Fonctionnement à l'aide de communications RS-232C

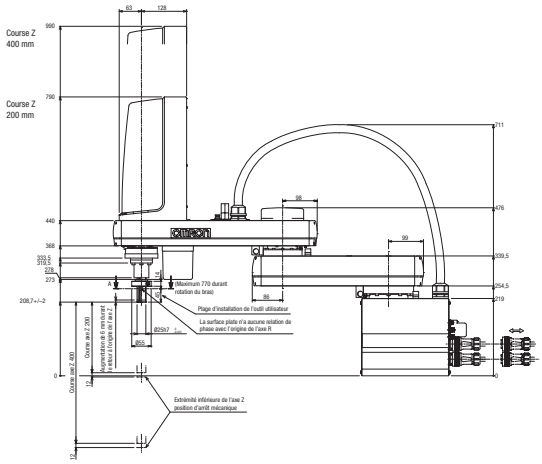
Références de commande

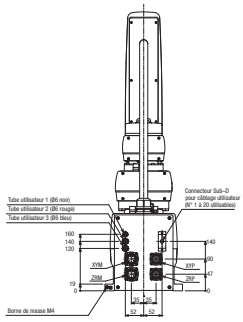
Description	Modèle
Portée SCARA : 700 mm, Course verticale : 200 mm, Charge max. : 20 kg	R6YXG700200YRC
Portée SCARA : 700 mm, Course verticale : 400 mm, Charge max. : 20 kg	R6YXG700400YRC

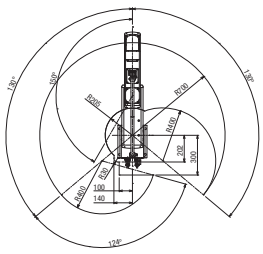
Dimensions

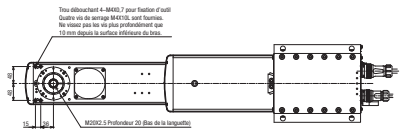


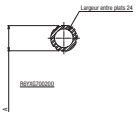


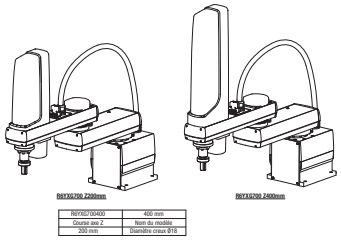












R6YXG700400	400 mm
Course axe Z	Nom du modèle
200 mm	Diamètre creux Ø18

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

OMRON

R6YXG800 SÉRIE XG

Caractéristiques

			Axe X	Axe Y	Axe Z		Axe R
Portée (mm)			800				
Charge maximale (kg)			20				
Répétabilité *1 (XYZ:mm) (R :º)			+/–0,02		+/–0,01		+/–0,004
Caractéristiques des axes	Longueur du bras (mm)		400	400	200	400	–
	Plage de rotation (°)		+/–130	+/–150	–		+/–360
Mécanisme de décélération	Réducteur de vitesse		Variateur harmonique	Variateur harmonique	Vis à billes		Variateur harmonique
	Méthode de transmission	Moteur vers réducteur de vitesse	Couplage direct				
		Réducteur de vitesse vers sortie	Couplage direct				
Sortie servomoteur c.a. (W)			750	400	400		200
Vitesse maximale (XYZ:m/s) (R:º/s)			9,2		2,3	1,7	920
Durée de cycle standard : avec charge 2 kg *2 (s)			0,48				
Moment d'inertie autorisé axe R *3 (kgm^2)			1				
Câblage utilisateur (sq x pcs)			0,2 x 20				
Tube utilisateur (Diamètre extérieur)			Ø6 x 3				
Paramètre de limite de mouvement			1. Limite logicielle 2. Arrêt mécanique (axes X, Y, Z)				
Longueur du câble robot (m)			Standard : 3,5 Option : 5, 10				
Poids (kg) (Câble robot non inclus)			Axe Z 200 mm : 52, Axe Z 400 mm : 54				

*1 Il s'agit de la valeur à une température ambiante environnante constante. (Axes X,Y)
*2 Lors d'un déplacement de 25 mm dans le sens vertical et de 300 mm dans le sens horizontal inversement.
*3 Il existe des limites au réglage du coefficient d'accélération.

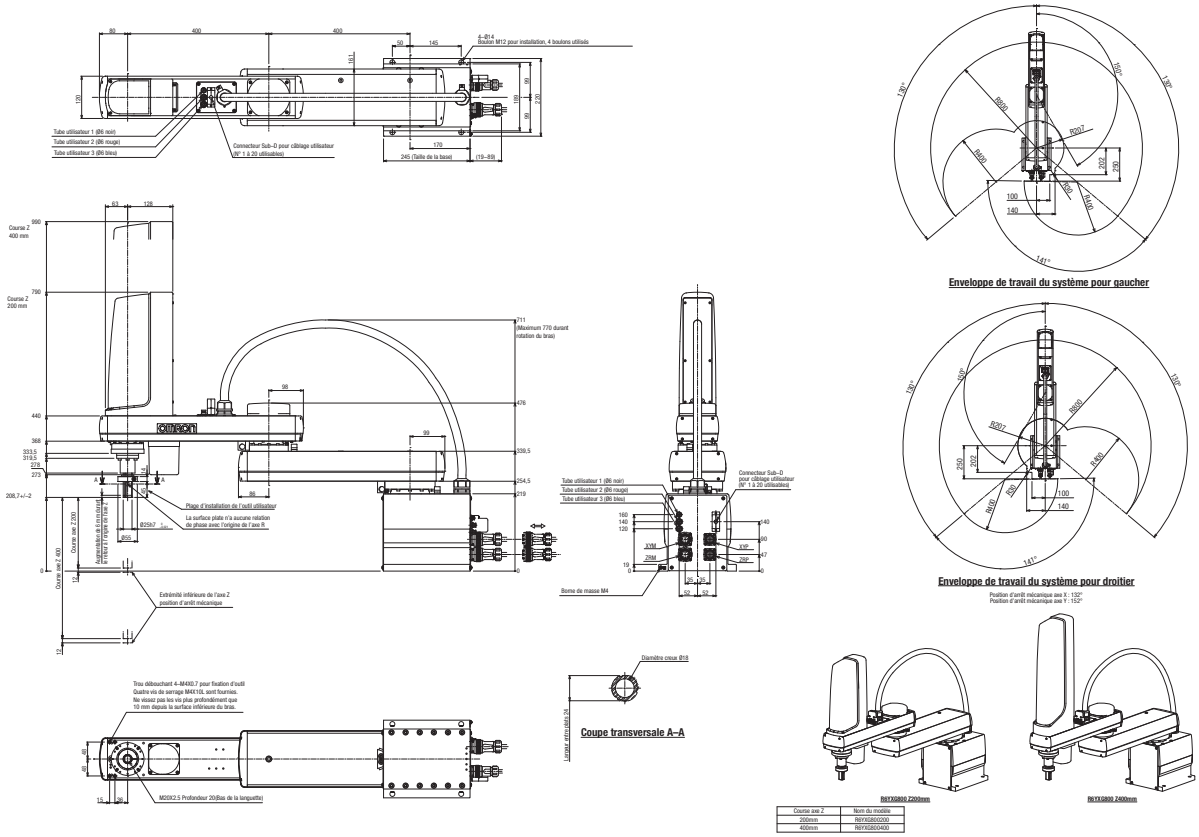
Contrôleur

Contrôleur	Consommation (VA)	Méthode de fonctionnement
YRC	2 500	Programmation / Tracé point d'E/S / Commande à distance / Fonctionnement à l'aide de communications RS-232C

Références de commande

Description	Modèle
Portée SCARA : 800 mm, Course verticale : 200 mm, Charge max. : 20 kg	R6YXG800200YRC
Portée SCARA : 800 mm, Course verticale : 400 mm, Charge max. : 20 kg	R6YXG800400YRC

Dimensions



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

R6YXG900 SÉRIE XG

Caractéristiques

			Axe X	Axe Y	Axe Z		Axe R
Portée (mm)			900				
Charge maximale (kg)			20				
Répétabilité*1 (XYZ:mm) (R :º)			+/–0,02		+/–0,01		+/–0,004
Caractéristiques des axes	Longueur du bras (mm)		500	400	200	400	–
	Plage de rotation (°)		+/–130	+/–150	–		+/–360
Mécanisme de décélération	Réducteur de vitesse		Variateur harmonique	Variateur harmonique	Vis à billes		Variateur harmonique
	Méthode de transmission	Moteur vers réducteur de vitesse	Couplage direct				
		Réducteur de vitesse vers sortie	Couplage direct				
Sortie servomoteur c.a. (W)			750	400	400		200
Vitesse maximale (XYZ:m/s) (R:º/s)			9,9		2,3	1,7	920
Durée de cycle standard : avec charge 2 kg*2 (s)			0,49				
Moment d'inertie autorisé axe R*3 (kgm²)			1				
Câblage utilisateur (sq x pcs)			0,2 x 20				
Tube utilisateur (Diamètre extérieur)			Ø6 x 3				
Paramètre de limite de mouvement			1. Limite logicielle 2. Arrêt mécanique (axes X, Y, Z)				
Longueur du câble robot (m)			Standard : 3,5 Option : 5, 10				
Poids (kg) (Câble robot non inclus)			Axe Z 200 mm : 54, Axe Z 400 mm : 56				

*1 Il s'agit de la valeur à une température ambiante environnante constante. (Axes X,Y)
*2 Lors d'un déplacement de 25 mm dans le sens vertical et de 300 mm dans le sens horizontal inversement.
*3 Il existe des limites au réglage du coefficient d'accélération.

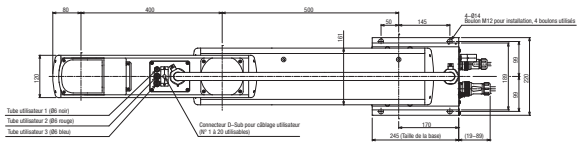
Contrôleur

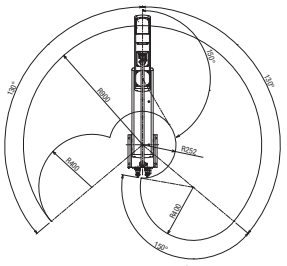
Contrôleur	Consommation (VA)	Méthode de fonctionnement
YRC	2 500	Programmation / Tracé point d'E/S / Commande à distance / Fonctionnement à l'aide de communications RS-232C

Références de commande

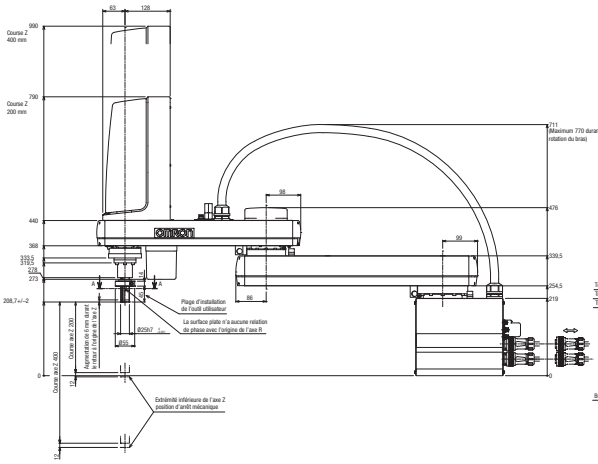
Description	Modèle
Portée SCARA : 900 mm, Course verticale : 200 mm, Charge max. : 20 kg	R6YXG900200YRC
Portée SCARA : 900 mm, Course verticale : 400 mm, Charge max. : 20 kg	R6YXG900400YRC

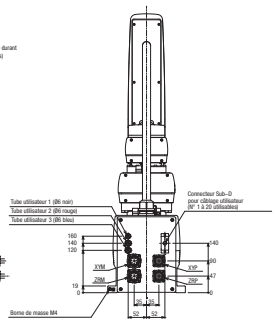
Dimensions

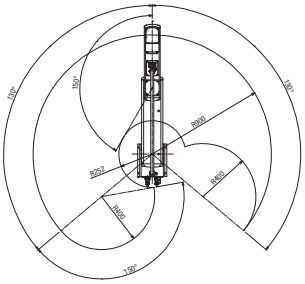




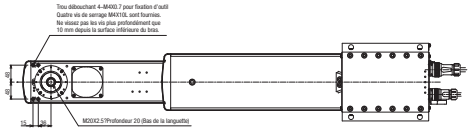
Enveloppe de travail du système pour gaucher

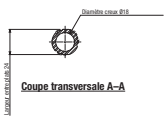




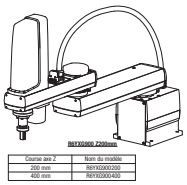


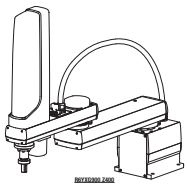
Enveloppe de travail du système pour droitier





Coupe transversale A–A





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

OMRON

R6YXG1000 SÉRIE XG

Caractéristiques

			Axe X	Axe Y	Axe Z		Axe R
Portée (mm)			1 000				
Charge maximale (kg)			20				
Répétabilité *1 (XYZ:mm) (R :º)			+/–0,02		+/–0,01		+/–0,004
Caractéristiques des axes	Longueur du bras (mm)		600	400	200	400	–
	Plage de rotation (°)		+/–130	+/–150	–		+/–360
Mécanisme de décélération	Réducteur de vitesse		Variateur harmonique	Variateur harmonique	Vis à billes		Variateur harmonique
	Méthode de transmission	Moteur vers réducteur de vitesse	Couplage direct				
		Réducteur de vitesse vers sortie	Couplage direct				
Sortie servomoteur c.a. (W)			750	400	400		200
Vitesse maximale (XYZ:m/s) (R:º/s)			10,6		2,3	1,7	920
Durée de cycle standard : avec charge 2 kg *2 (s)			0,49				
Moment d'inertie autorisé axe R *3 (kgm^2)			1				
Câblage utilisateur (sq x pcs)			0,2 x 20				
Tube utilisateur (Diamètre extérieur)			Ø6 x 3				
Paramètre de limite de mouvement			1. Limite logicielle 2. Arrêt mécanique (axes X, Y, Z)				
Longueur du câble robot (m)			Standard : 3,5 Option : 5, 10				
Poids (kg) (Câble robot non inclus)			Axe Z 200 mm : 56, axe Z 400 mm : 58				

*1 Il s'agit de la valeur à une température ambiante environnante constante. (Axes X,Y)
*2 Lors d'un déplacement de 25 mm dans le sens vertical et de 300 mm dans le sens horizontal inversement.
*3 Il existe des limites au réglage du coefficient d'accélération

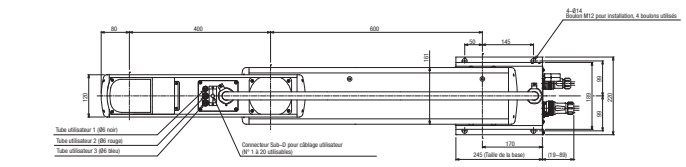
Contrôleur

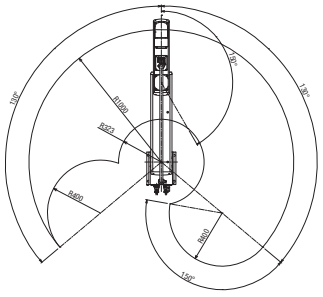
Contrôleur	Consommation (VA)	Méthode de fonctionnement
YRC	2 500	Programmation / Tracé point d'E/S / Commande à distance / Fonctionnement à l'aide de communications RS-232C

Références de commande

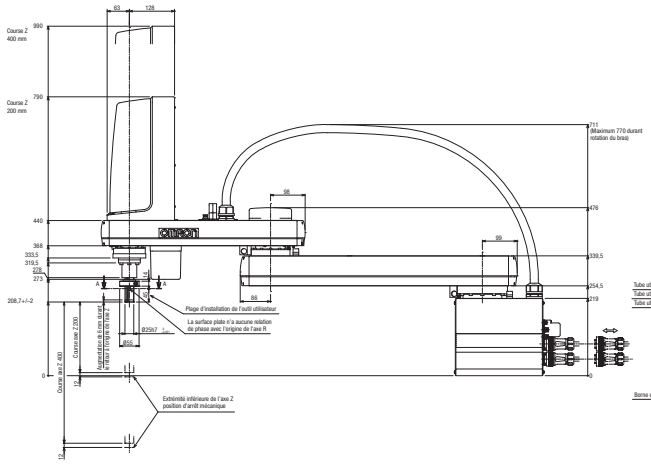
Description	Modèle
Portée SCARA : 1 000 mm, Course verticale : 200 mm, Charge max. : 20 kg	R6YXG1000200YRC
Portée SCARA : 1 000 mm, Course verticale : 400 mm, Charge max. : 20 kg	R6YXG1000400YRC

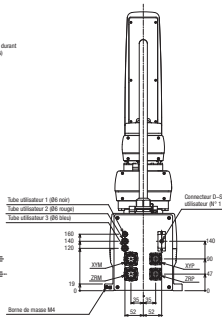
Dimensions

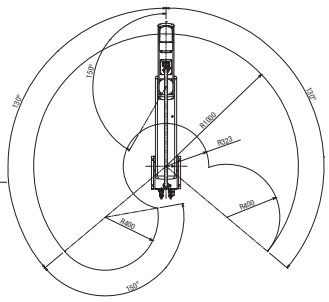




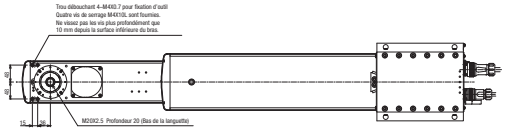
Enveloppe de travail du système pour gaucher

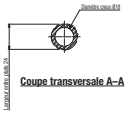




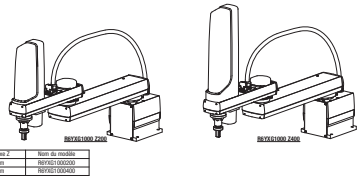


Enveloppe de travail du système pour droitier





Coupe transversale A–A



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

R6YXH250 SÉRIE X

Caractéristiques

			Axe X	Axe Y	Axe Z	Axe R
Portée (mm)			250			
Charge maximale (kg)			3			
Répétabilité*1 (XYZ:mm) (R :º)			+/–0,01		+/–0,01	+/–0,005
Axe européennes	Longueur du bras (mm)		125	125	150	–
	Plage de rotation (°)		+/–115	+/–140	–	+/–360
Mécanisme de décélération	Réducteur de vitesse		Variateur harmonique	Variateur harmonique	Vis à billes	Variateur harmonique
	Méthode de transmission	Moteur vers réducteur de vitesse	Couplage direct		Transmission de la courroie de transmission	Transmission de la courroie de transmission
		Réducteur de vitesse vers sortie	Couplage direct			
Sortie servomoteur c.a. (W)			200	100	100	100
Vitesse maximale (XYZ:m/s) (R:º/s)			4		1	1 020
Durée de cycle standard : avec charge 2 kg*2 (s)			0,54			
Moment d'inertie autorisé axe R*3 (kgm²)			0,05			
Câblage utilisateur (sq x pcs)			0,2 x 10			
Tube utilisateur (Diamètre extérieur)			Ø4 x 3			
Paramètre de limite de mouvement			1. Limite logicielle 2. Arrêt mécanique (axes X, Y, Z)			
Longueur du câble robot (m)			Standard : 3,5 Option : 5, 10			
Poids (kg) (Câble robot non inclus)			15			

*1 Il s'agit de la valeur à une température ambiante environnante constante. (Axes X,Y)
*2 Lors d'un déplacement de 25 mm dans le sens vertical et de 300 mm dans le sens horizontal inversement.
*3 Il existe des limites au réglage du coefficient d'accélération.

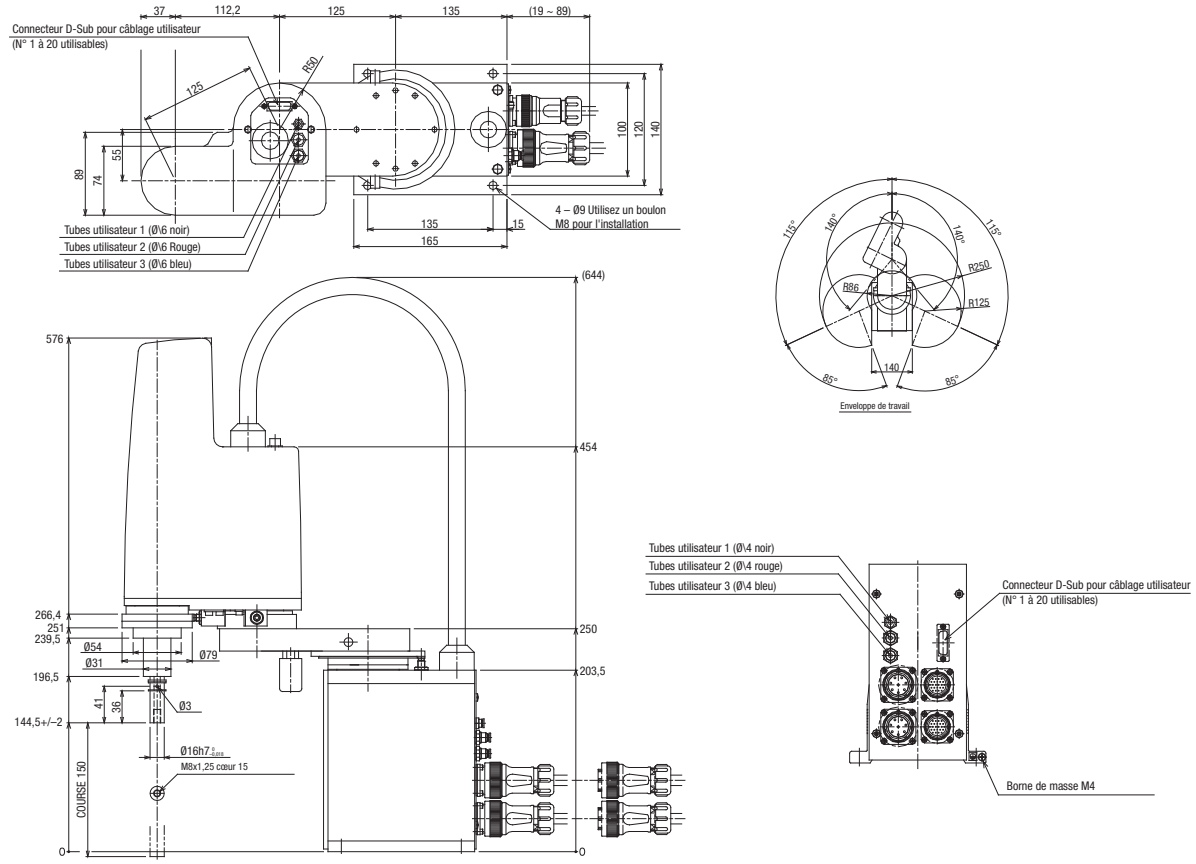
Contrôleur

Contrôleur	Consommation (VA)	Méthode de fonctionnement
YRC	1 000	Programmation / Tracé point d'E/S / Commande à distance / Fonctionnement à l'aide de communications RS-232C

Références de commande

Description	Modèle
Portée SCARA : 250 mm, Course verticale : 150 mm, Charge max. : 3 kg	R6YXH250150YRC

Dimensions



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

OMRON

R6YXH350 SÉRIE X

Caractéristiques

			Axe X	Axe Y	Axe Z	Axe R
Portée (mm)			350			
Charge maximale (kg)			3			
Répétabilité*1 (XYZ:mm) (R :º)			+/–0,01		+/–0,01	+/–0,005
Axe européennes	Longueur du bras (mm)		225	125	150	–
	Plage de rotation (°)		+/–115	+/–140	–	+/–360
Mécanisme de décélération	Réducteur de vitesse		Variateur harmonique	Variateur harmonique	Vis à billes	Variateur harmonique
	Méthode de transmission	Moteur vers réducteur de vitesse	Couplage direct		Transmission de la courroie de transmission	Transmission de la courroie de transmission
		Réducteur de vitesse vers sortie	Couplage direct			
Sortie servomoteur c.a. (W)			200	100	100	100
Vitesse maximale (XYZ:m/s) (R:º/s)			5		1	1 020
Durée de cycle standard : avec charge 2 kg*2 (s)			0,54			
Moment d'inertie autorisé axe R*3 (kgm²)			0,05			
Câblage utilisateur (sq x pcs)			0,2 x 10			
Tube utilisateur (Diamètre extérieur)			Ø4 x 3			
Paramètre de limite de mouvement			1. Limite logicielle 2. Arrêt mécanique (axes X, Y, Z)			
Longueur du câble robot (m)			Standard : 3,5 Option : 5, 10			
Poids (kg) (Câble robot non inclus)			15			

*1 Il s'agit de la valeur à une température ambiante environnante constante. (Axes X,Y)
*2 Lors d'un déplacement de 25 mm dans le sens vertical et de 300 mm dans le sens horizontal inversement.
*3 Il existe des limites au réglage du coefficient d'accélération.

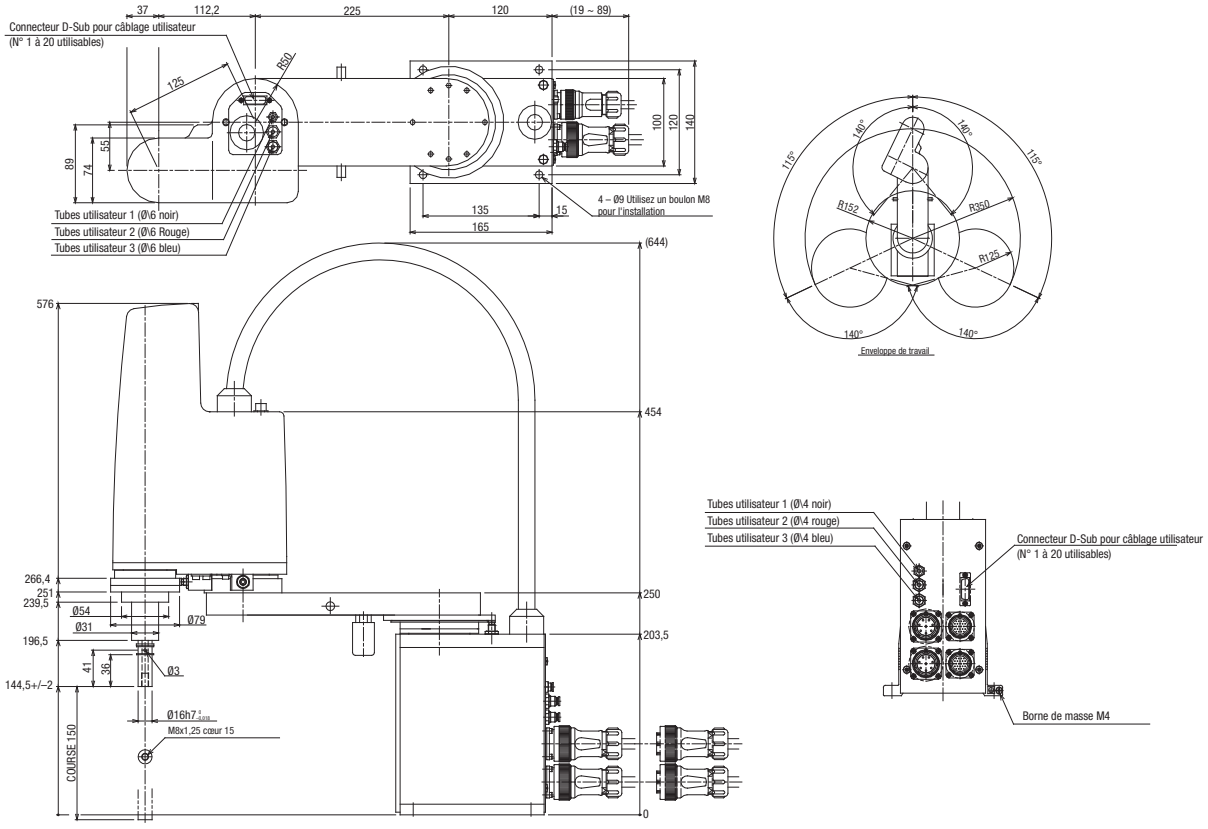
Contrôleur

Contrôleur	Consommation (VA)	Méthode de fonctionnement
YRC	1 000	Programmation / Tracé point d'E/S / Commande à distance / Fonctionnement à l'aide de communications RS-232C

Références de commande

Description	Modèle
Portée SCARA : 350 mm, Course verticale : 150 mm, Charge max. : 3 kg	R6YXH350150YRC

Dimensions



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

R6YXH400 SÉRIE X

Caractéristiques

			Axe X	Axe Y	Axe Z	Axe R
Portée (mm)			400			
Charge maximale (kg)			3			
Répétabilité*1 (XYZ:mm) (R :º)			+/–0,01		+/–0,01	+/–0,005
Axe européennes	Longueur du bras (mm)		225	175	150	–
	Plage de rotation (°)		+/–115	+/–140	–	+/–360
Décélération mécanisme	Réducteur de vitesse		Variateur harmonique	Variateur harmonique	Vis à billes	Variateur harmonique
	Transmission méthode	Moteur vers réducteur de vitesse	Couplage direct		Transmission de la courroie de transmission	Transmission de la courroie de transmission
		Réducteur de vitesse vers sortie	Couplage direct			
Sortie servomoteur c.a. (W)			200	100	100	100
Vitesse maximale (XYZ:m/s) (R:º/s)			6		1	1 020
Durée de cycle standard : avec charge 2 kg*2 (s)			0,49			
Moment d'inertie autorisé axe R*3 (kgm²)			0,05			
Câblage utilisateur (sq x pcs)			0,2 x 10			
Tube utilisateur (Diamètre extérieur)			Ø4 x 3			
Paramètre de limite de mouvement			1. Limite logicielle 2. Arrêt mécanique (axes X, Y, Z)			
Longueur du câble robot (m)			Standard : 3,5 Option : 5, 10			
Poids (kg) (Câble robot non inclus)			15			

*1 Il s'agit de la valeur à une température ambiante environnante constante. (Axes X,Y)
*2 Lors d'un déplacement de 25 mm dans le sens vertical et de 300 mm dans le sens horizontal inversement.
*3 Il existe des limites au réglage du coefficient d'accélération.

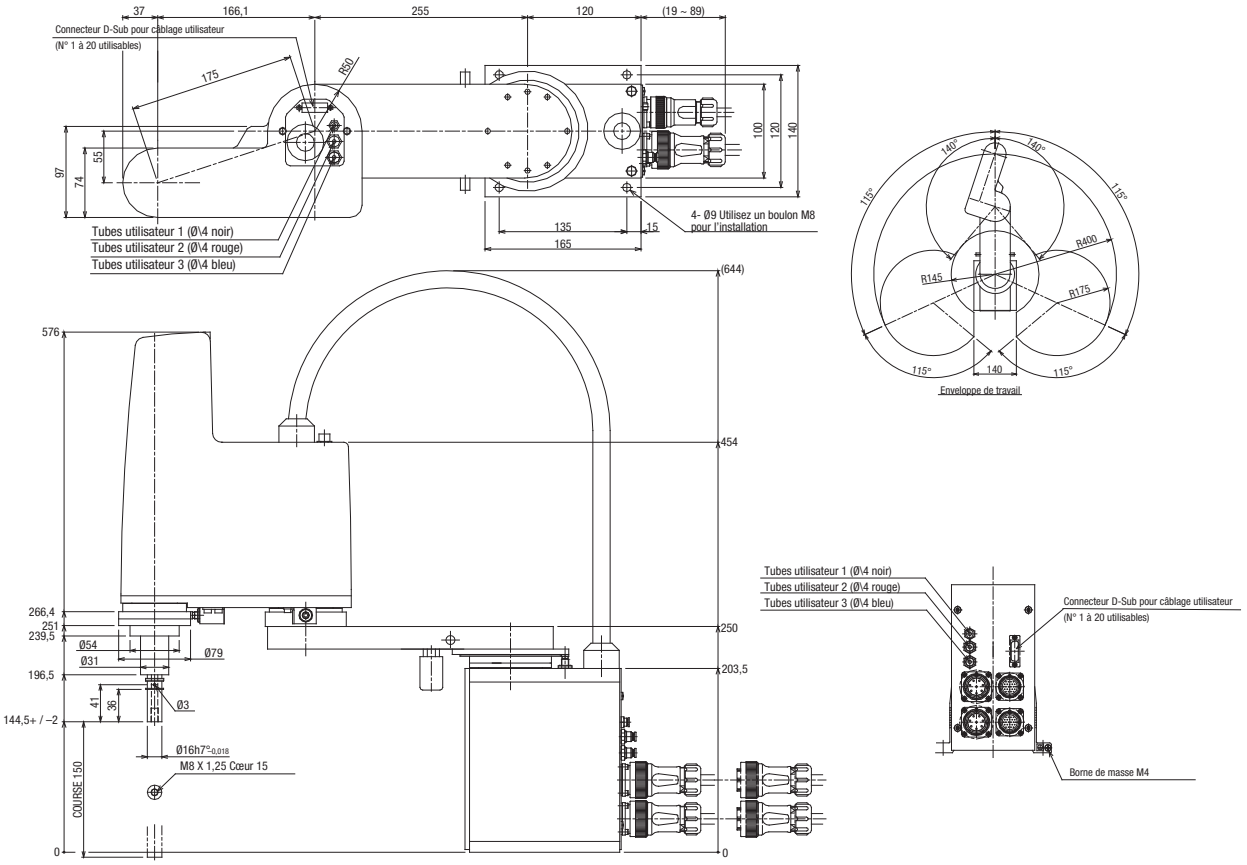
Contrôleur

Contrôleur	Consommation (VA)	Méthode de fonctionnement
YRC	1 000	Programmation / Tracé point d'E/S / Commande à distance / Fonctionnement à l'aide de communications RS-232C

Références de commande

Description	Modèle
Portée SCARA : 400 mm, Course verticale : 150 mm, Charge max. : 3 kg	R6YXH400150YRC

Dimensions



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

OMRON

R6YXX1200 SÉRIE X

Caractéristiques

			Axe X	Axe Y	Axe Z	Axe R
Portée (mm)			1 200			
Charge maximale (kg)			50			
Répétabilité *1 (XYZ:mm) (R :º)			+/–0,05		+/–0,02	+/–0,005
Axe européennes	Longueur du bras (mm)		600	600	400	–
	Plage de rotation (°)		+/–125	+/–150	–	+/–360
Mécanisme de décélération	Réducteur de vitesse		Engrenage planétaire	Engrenage planétaire	Vis à billes	Variateur harmonique
	Méthode de transmission	Moteur vers réducteur de vitesse	Couplage direct		Transmission de la courroie de transmission	Transmission de la courroie de transmission
		Réducteur de vitesse vers sortie	Couplage direct			
Sortie servomoteur c.a. (W)			900	800	600	400
Vitesse maximale (XYZ:m/s) (R:º/s)			7,4		0,75	600
Durée de cycle standard : avec charge 2 kg *2 (s)			0,91			
Moment d'inertie autorisé axe R *3 (kgm²)			2,45			
Câblage utilisateur (sq x pcs)			0,2 x 20			
Tube utilisateur (Diamètre extérieur)			Ø6 x 3			
Paramètre de limite de mouvement			1. Limite logicielle 2. Arrêt mécanique (axes X, Y, Z)			
Longueur du câble robot (m)			Standard : 3,5 Option : 5, 10			
Poids (kg) (Câble robot non inclus)			124			

*1 Il s'agit de la valeur à une température ambiante environnante constante. (Axes X,Y)
*2 Lors d'un déplacement de 25 mm dans le sens vertical et de 300 mm dans le sens horizontal inversement.
*3 Il existe des limites au réglage du coefficient d'accélération.

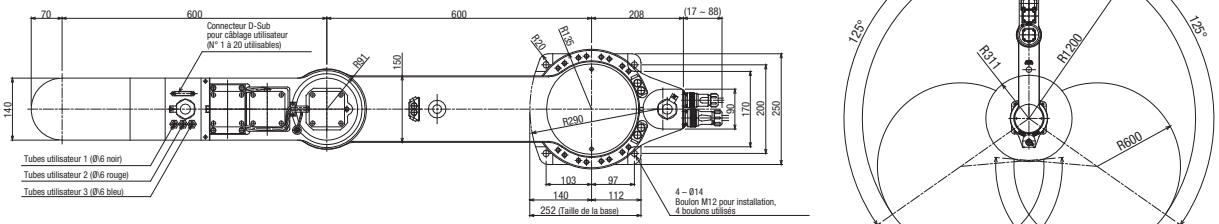
Contrôleur

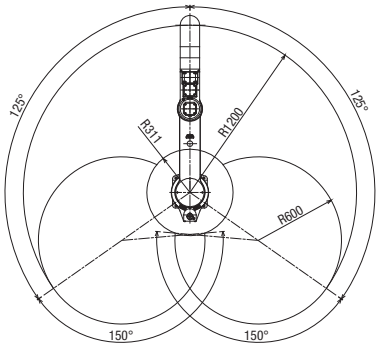
Contrôleur	Consommation (VA)	Méthode de fonctionnement
YRC	2 500	Programmation / Tracé point d'E/S / Commande à distance / Fonctionnement à l'aide de communications RS-232C

Références de commande

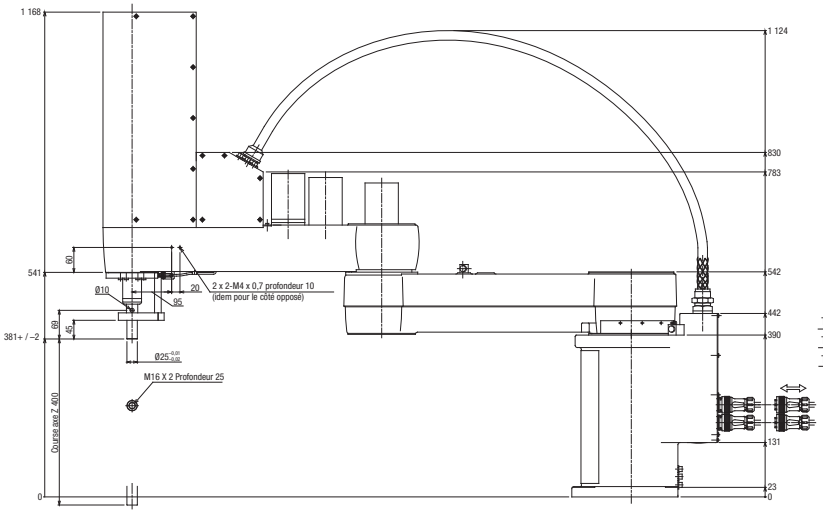
Description	Modèle
Portée SCARA : 1 200 mm, Course verticale : 400 mm, Charge max. : 50 kg	R6YXX1200400YRC

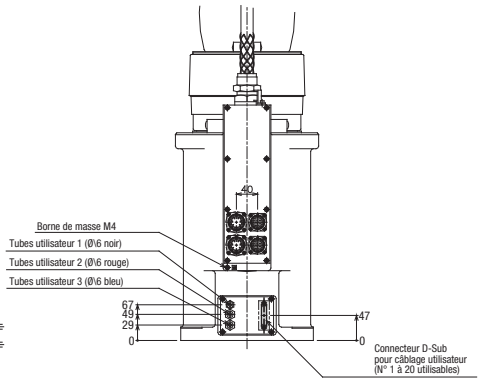
Dimensions





Enveloppe de travail





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

R6YXC180 SALLE BLANCHE

Caractéristiques

		Axe X	Axe Y	Axe Z	Axe R
Portée (mm)		180			
Charge maximale (kg)		1			
Répétabilité*1 (XYZ:mm) (R :º)		+/–0,01		+/–0,01	+/–0,004
Caractéristiques des axes	**Longueur du bras (mm)**	71	109	100	–
	Plage de rotation (°)	+/–120	+/–140	–	+/–360
Sortie servomoteur c.a. (W)		50	30	30	30
Vitesse maximale (XYZ:m/s) (R:º/s)		3,3		0,7	1 700
Durée de cycle standard : avec charge 0,1 kg *2 (s)		0,42			
Moment d'inertie autorisé axe R*3 (kgm²)		0,01			
Câblage utilisateur (sq x pcs)		0,1 x 8			
Tube utilisateur (Diamètre extérieur)		Ø3 x 2			
Paramètre de limite de mouvement		1. Limite logicielle 2. Arrêt mécanique (axes X, Y, Z)			
Longueur du câble robot (m)		Standard : 3,5 Option : 5, 10			
Poids (kg) (Câble robot non inclus)*4		6,5			
Poids du câble robot		1,5 kg (3,5 m), 2,1 kg (5 m), 4,2 kg (10 m)			
Degré de propreté		CLASSE 10 (base 0,1 micron)			
Air d'admission (N l/mn)		30			

*1 Il s'agit de la valeur à une température ambiante environnante constante. (Axes X,Y)
*2 Lors d'un déplacement de 25 mm dans le sens vertical et de 100 mm dans le sens horizontal inversement.
*3 Il existe des limites au réglage du coefficient d'accélération.
*4 Le poids total du robot est la somme du poids du corps du robot et le poids du câble.

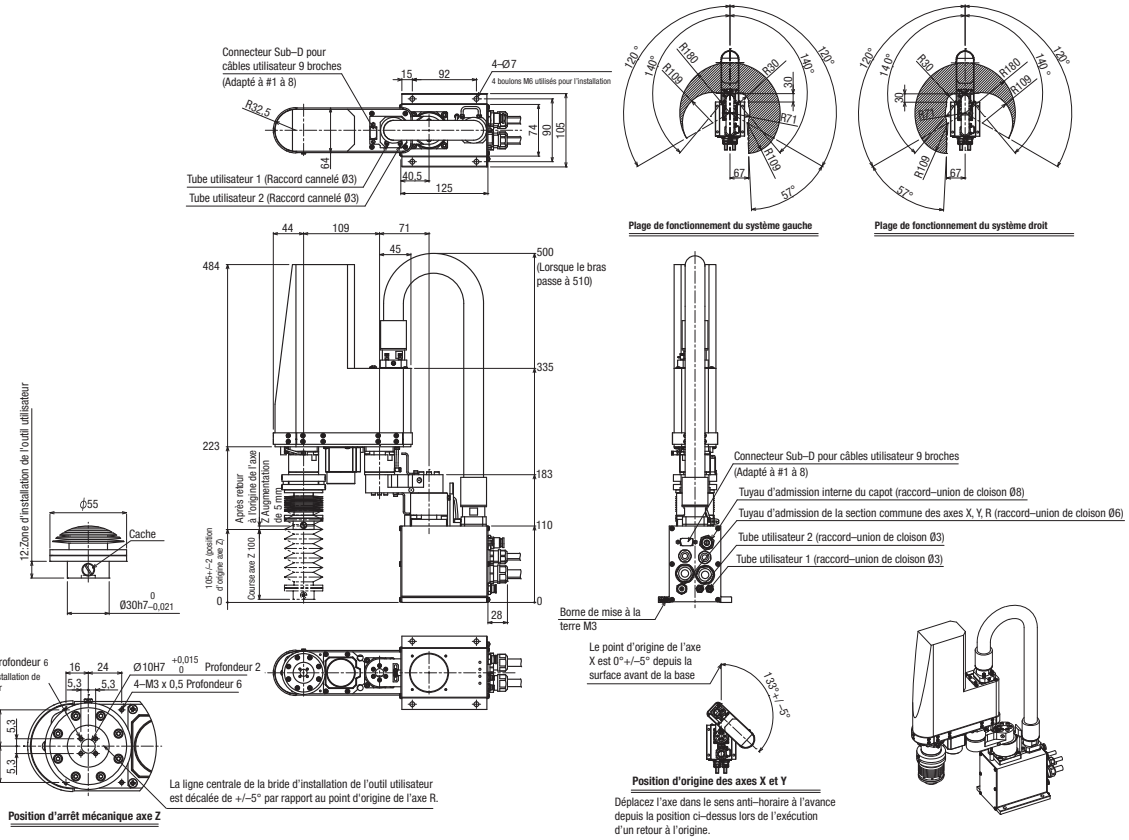
Contrôleur

Contrôleur	Consommation (VA)	Méthode de fonctionnement
YRC	500	Programmation / Tracé point d'E/S / Commande à distance / Fonctionnement à l'aide de communications RS-232C

Références de commande

Description	Modèle
Portée SCARA : 180 mm, Course verticale : 100 mm, Charge max. : 1 kg, Classe de protection : C10	R6YXC180100YRC

Dimensions



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

OMRON

R6YXC220 SALLE BLANCHE

Caractéristiques

		Axe X	Axe Y	Axe Z	Axe R
Portée (mm)		220			
Charge maximale (kg)		1			
Répétabilité *1 (XYZ:mm) (R :º)		+/–0,01		+/–0,01	+/–0,004
Caractéristiques des axes	**Longueur du bras (mm)**	111	109	100	–
	Plage de rotation (°)	+/–120	+/–140	–	+/–360
Sortie servomoteur c.a. (W)		50	30	30	30
Vitesse maximale (XYZ:m/s) (R:º/s)		3,4		0,7	1 700
Durée de cycle standard : avec charge 0,1 kg *2 (s)		0,45			
Moment d'inertie autorisé axe R*3 (kgm²)		0,01			
Câblage utilisateur (sq x pcs)		0,1 x 8			
Tube utilisateur (Diamètre extérieur)		Ø3 x 2			
Paramètre de limite de mouvement		1. Limite logicielle 2. Arrêt mécanique (axes X, Y, Z)			
Longueur du câble robot (m)		Standard : 3,5 Option : 5, 10			
Poids (kg) (Câble robot non inclus)*4		6,5			
Poids du câble robot		1,5 kg (3,5 m), 2,1 kg (5 m), 4,2 kg (10 m)			
Degré de propreté		CLASSE 10 (base 0,1 micron)			
Air d'admission (N l/mn)		30			

*1 Il s'agit de la valeur à une température ambiante environnante constante. (Axes X,Y)
*2 Lors d'un déplacement de 25 mm dans le sens vertical et de 100 mm dans le sens horizontal inversement.
*3 Il existe des limites au réglage du coefficient d'accélération.
*4 Le poids total du robot est la somme du poids du corps du robot et le poids du câble.

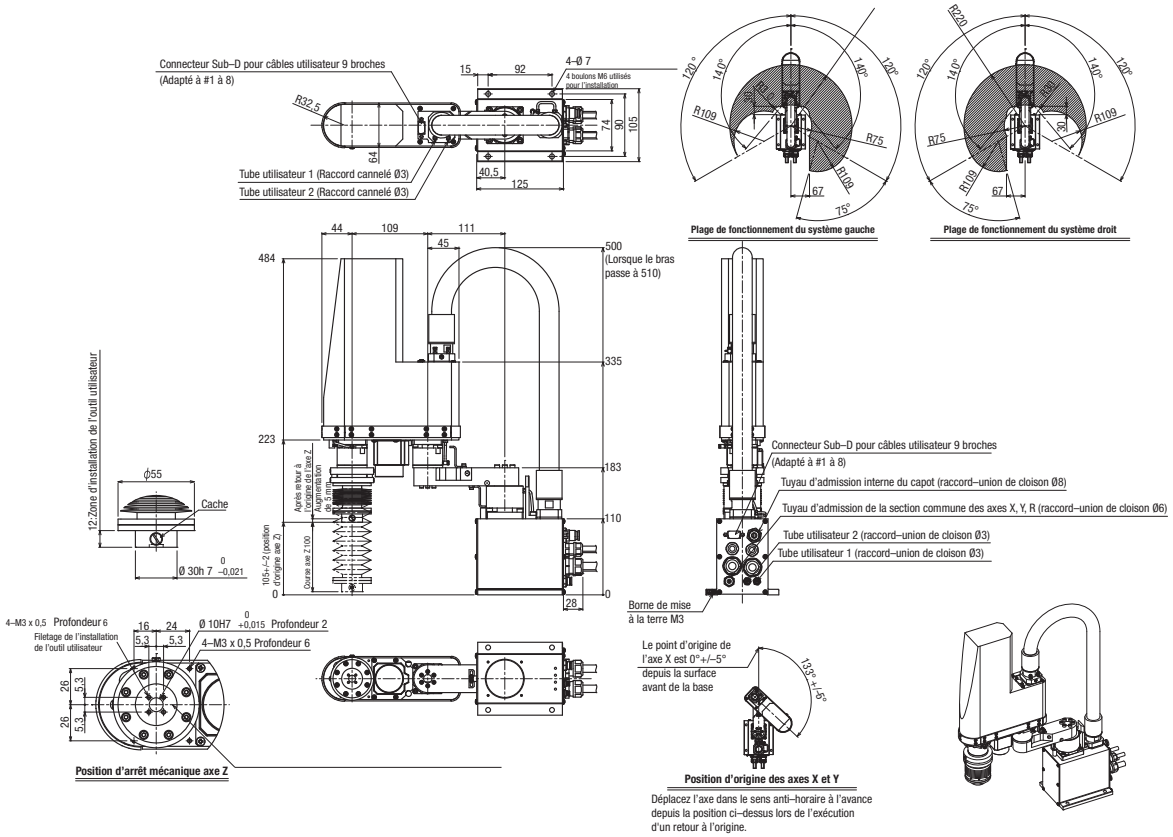
Contrôleur

Contrôleur	Consommation (VA)	Méthode de fonctionnement
YRC	500	Programmation / Tracé point d'E/S / Commande à distance / Fonctionnement à l'aide de communications RS-232C

Références de commande

Description	Modèle
Portée SCARA : 220 mm, Course verticale : 100 mm, Charge max. : 1 kg, Classe de protection : C10	R6YXC220100YRC

Dimensions



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

R6YXCH250 SALLE BLANCHE

Caractéristiques

		Axe X	Axe Y	Axe Z	Axe R
Portée (mm)		250			
Charge maximale (kg)		3			
Répétabilité *1 (XYZ:mm) (R :º)		+/–0,01		+/–0,01	+/–0,005
Caractéristiques des axes	Longueur du bras (mm)	125	125	150	–
	Plage de rotation (°)	+/–115	+/–130	–	+/–360
Sortie servomoteur c.a. (W)		200	100	100	100
Vitesse maximale (XYZ:m/s) (R:º/s)		4		1	1 020
Durée de cycle standard : avec charge 2 kg *2 (s)		0,54			
Moment d'inertie autorisé axe R *3 (kgm^2)		0,05			
Câblage utilisateur (sq x pcs)		0,2 x 10			
Tube utilisateur (Diamètre extérieur)		Ø4 x 3			
Paramètre de limite de mouvement		1. Limite logicielle 2. Arrêt mécanique (axes X, Y, Z)			
Longueur du câble robot (m)		Standard : 3,5 Option : 5, 10			
Poids (kg)		16			
Degré de propreté		CLASSE 10 *4			
Air d'admission (N l/mn)		60 *5			

*1 Il s'agit de la valeur à une température ambiante environnante constante. (Axes X,Y)
*2 Lors d'un déplacement de 25 mm dans le sens vertical et de 300 mm dans le sens horizontal inversement.
*3 Il existe des limites au réglage du coefficient d'accélération.
*4 Par 1 cf (base 0,1 micron), lors de l'utilisation de l'aspirateur.
*5 La quantité d'admission nécessaire varie en fonction de l'environnement et des conditions d'utilisation.

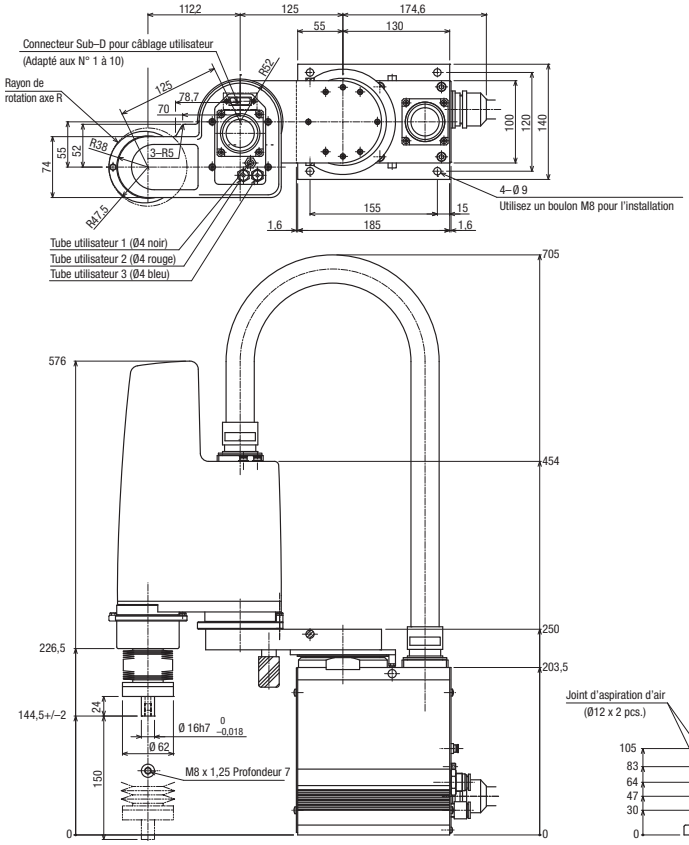
Contrôleur

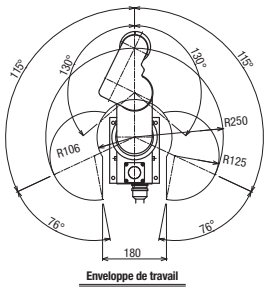
Contrôleur	Consommation (VA)	Méthode de fonctionnement
YRC	1 000	Programmation / Tracé point d'E/S / Commande à distance / Fonctionnement à l'aide de communications RS-232C

Références de commande

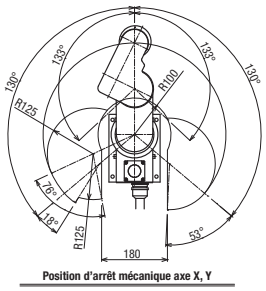
Description	Modèle
Portée SCARA : 250 mm, Course verticale : 150 mm, Charge max. : 3 kg, Classe de protection : C10	R6YXCH250150YRC

Dimensions

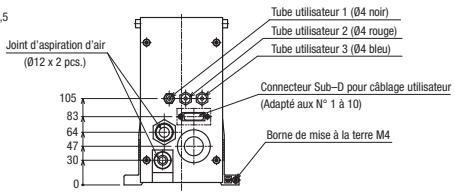




Enveloppe de travail



Position d'arrêt mécanique axe X, Y



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

OMRON

R6YXCH350 SALLE BLANCHE

Caractéristiques

		Axe X	Axe Y	Axe Z	Axe R
Portée (mm)		350			
Charge maximale (kg)		3			
Répétabilité *1 (XYZ:mm) (R :º)		+/–0,01		+/–0,01	+/–0,005
Axe européennes	Longueur du bras (mm)	225	125	150	–
	Plage de rotation (°)	+/–115	+/–128	–	+/–360
Sortie servomoteur c.a. (W)		200	100	100	100
Vitesse maximale (XYZ:m/s) (R:º/s)		5		1	1 020
Durée de cycle standard : avec charge 2 kg *2 (s)		0,54			
Moment d'inertie autorisé axe R *3 (kgm^2)		0,05			
Câblage utilisateur (sq x pcs)		0,2 x 10			
Tube utilisateur (Diamètre extérieur)		Ø4 x 3			
Paramètre de limite de mouvement		1. Limite logicielle 2. Arrêt mécanique (axes X, Y, Z)			
Longueur du câble robot (m)		Standard : 3,5 Option : 5, 10			
Poids (kg)		16			
Degré de propreté		CLASSE 10 *4			
Air d'admission (N l/mn)		60 *5			

*1 Il s'agit de la valeur à une température ambiante environnante constante. (Axes X,Y)
*2 Lors d'un déplacement de 25 mm dans le sens vertical et de 300 mm dans le sens horizontal inversement.
*3 Il existe des limites au réglage du coefficient d'accélération.
*4 Par 1 cf (base 0,1 micron), lors de l'utilisation de l'aspirateur.
*5 La quantité d'admission nécessaire varie en fonction de l'environnement et des conditions d'utilisation.

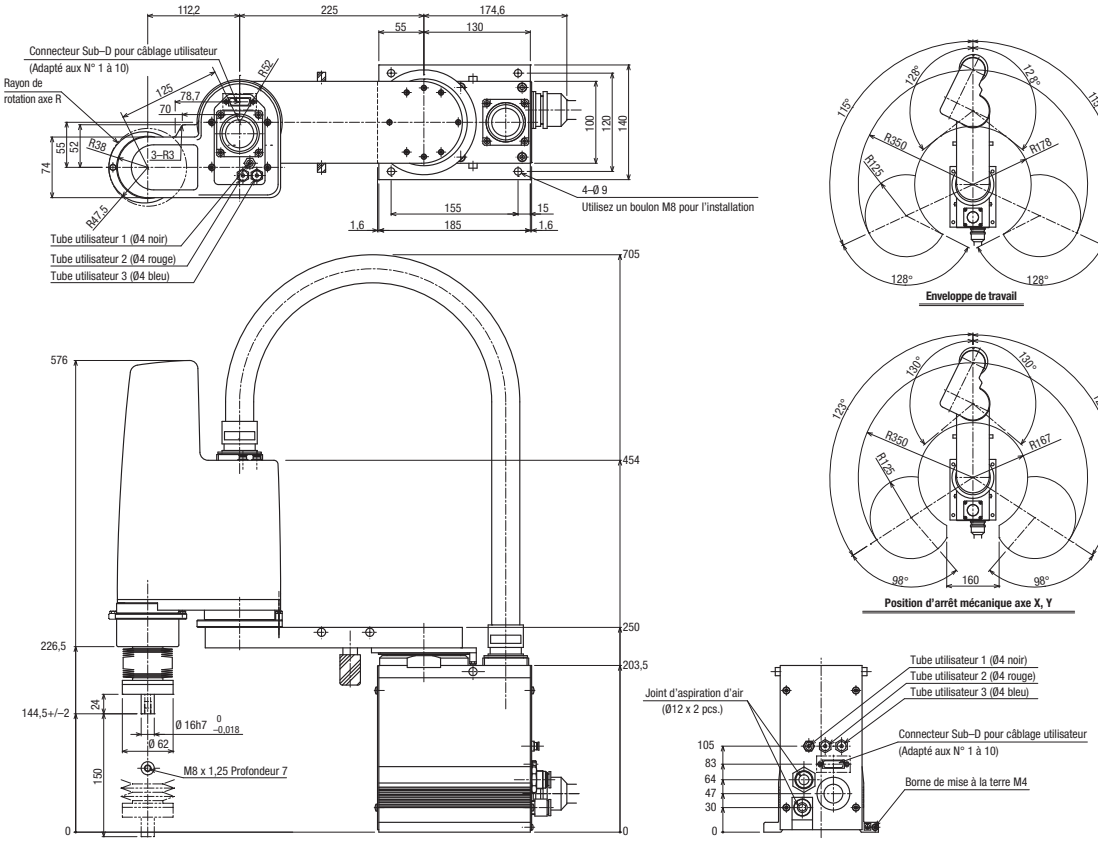
Contrôleur

Contrôleur	Consommation (VA)	Méthode de fonctionnement
YRC	1 000	Programmation / Tracé point d'E/S / Commande à distance / Fonctionnement à l'aide de communications RS-232C

Références de commande

Description	Modèle
Portée SCARA : 350 mm, Course verticale : 150 mm, Charge max. : 3 kg, Classe de protection : C10	R6YXCH350150YRC

Dimensions



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

R6YXCH400 SALLE BLANCHE

Caractéristiques

		Axe X	Axe Y	Axe Z	Axe R
Portée (mm)		400			
Charge maximale (kg)		3			
Répétabilité *1 (XYZ:mm) (R :º)		+/–0,01		+/–0,01	+/–0,005
Caractéristiques des axes	Longueur du bras (mm)	225	175	150	–
	Plage de rotation (°)	+/–115	+/–143	–	+/–360
Sortie servomoteur c.a. (W)		200	100	100	100
Vitesse maximale (XYZ:m/s) (R:º/s)		6		1	1 020
Durée de cycle standard : avec charge 2 kg *2 (s)		0,66			
Moment d'inertie autorisé axe R *3 (kgm²)		0,05			
Câblage utilisateur (sq x pcs)		0,2 x 10			
Tube utilisateur (Diamètre extérieur)		Ø4 x 3			
Paramètre de limite de mouvement		1. Limite logicielle 2. Arrêt mécanique (axes X, Y, Z)			
Longueur du câble robot (m)		Standard : 3,5 Option : 5, 10			
Poids (kg)		16			
Degré de propreté		CLASSE 10 *4			
Air d'admission (N l/mn)		60 *5			

*1 Il s'agit de la valeur à une température ambiante environnante constante. (Axes X,Y)
*2 Lors d'un déplacement de 25 mm dans le sens vertical et de 300 mm dans le sens horizontal inversement.
*3 Il existe des limites au réglage du coefficient d'accélération.
*4 Par 1 cf (base 0,1 micron), lors de l'utilisation de l'aspirateur.
*5 La quantité d'admission nécessaire varie en fonction de l'environnement et des conditions d'utilisation.

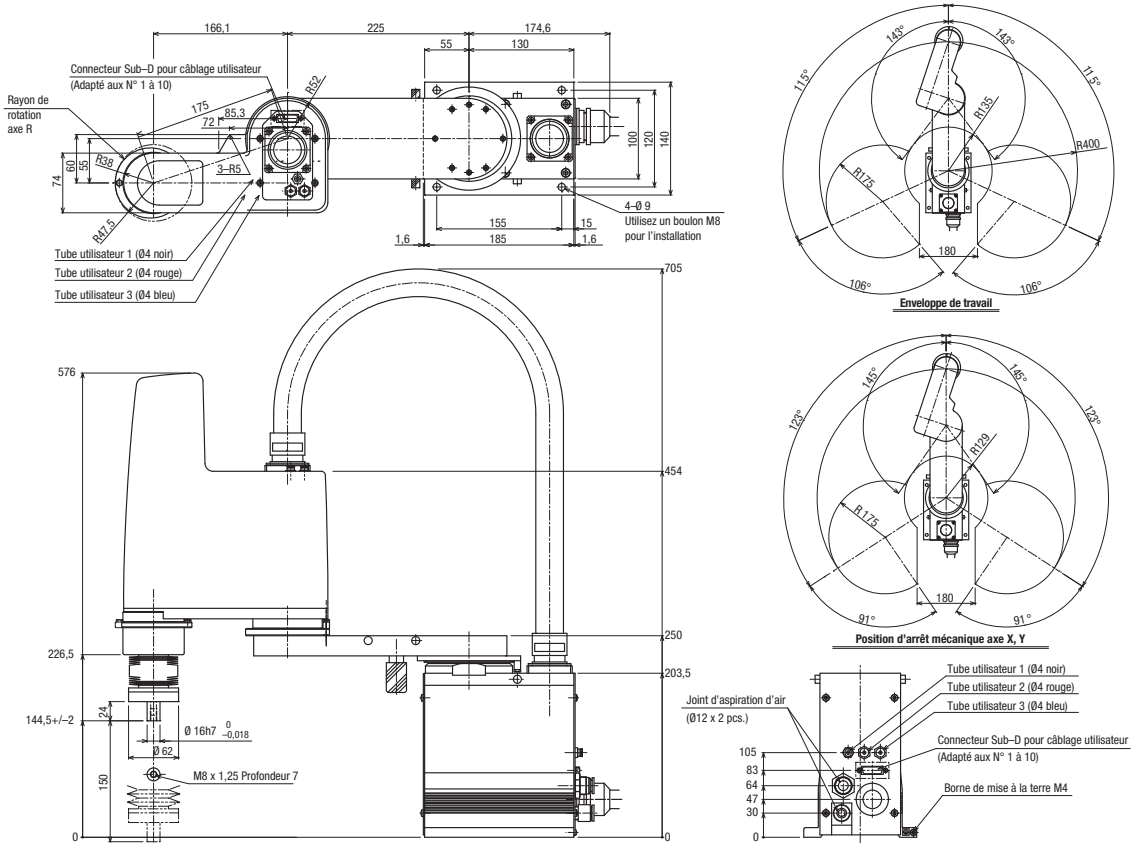
Contrôleur

Contrôleur	Consommation (VA)	Méthode de fonctionnement
YRC	1 000	Programmation / Tracé point d'E/S / Commande à distance / Fonctionnement à l'aide de communications RS-232C

Références de commande

Description	Modèle
Portée SCARA : 400 mm, Course verticale : 150 mm, Charge max. : 3 kg, Classe de protection : C10	R6YXCH400150YRC

Dimensions



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

OMRON

R6YXC500 SALLE BLANCHE

Caractéristiques

		Axe X	Axe Y	Axe Z		Axe R
Portée (mm)		500				
Charge maximale (kg)		10				
Répétabilité *1 (XYZ:mm) (R :º)		+/–0,02		+/–0,01		+/–0,005
Caractéristiques des axes	**Longueur du bras (mm)**	250	250	200	300	–
	Plage de rotation (°)	+/–120	+/–142	–		+/–360
Sortie servomoteur c.a. (W)		400	200	200		100
Vitesse maximale (XYZ:m/s) (R:º/s)		4,9		1,7		876
Durée de cycle standard : avec charge 2 kg *2 (s)		0,53				
Moment d'inertie autorisé axe R *3 (kgm²)		0,12				
Câblage utilisateur (sq x pcs)		0,2 x 20				
Tube utilisateur (Diamètre extérieur)		Ø6 x 3				
Paramètre de limite de mouvement		1. Limite logicielle 2. Arrêt mécanique (axes X, Y, Z)				
Longueur du câble robot (m)		Standard : 3,5 Option : 5, 10				
Poids (kg)		31				
Degré de propreté		CLASSE 10 *4				
Air d'admission (N l/mn)		60 *5				

*1 Il s'agit de la valeur à une température ambiante environnante constante. (Axes X,Y)
*2 Lors d'un déplacement de 25 mm dans le sens vertical et de 300 mm dans le sens horizontal inversement.
*3 Il existe des limites au réglage du coefficient d'accélération.
*4 Par 1 cf (base 0,1 micron), lors de l'utilisation de l'aspirateur.
*5 La quantité d'admission nécessaire varie en fonction de l'environnement et des conditions d'utilisation.

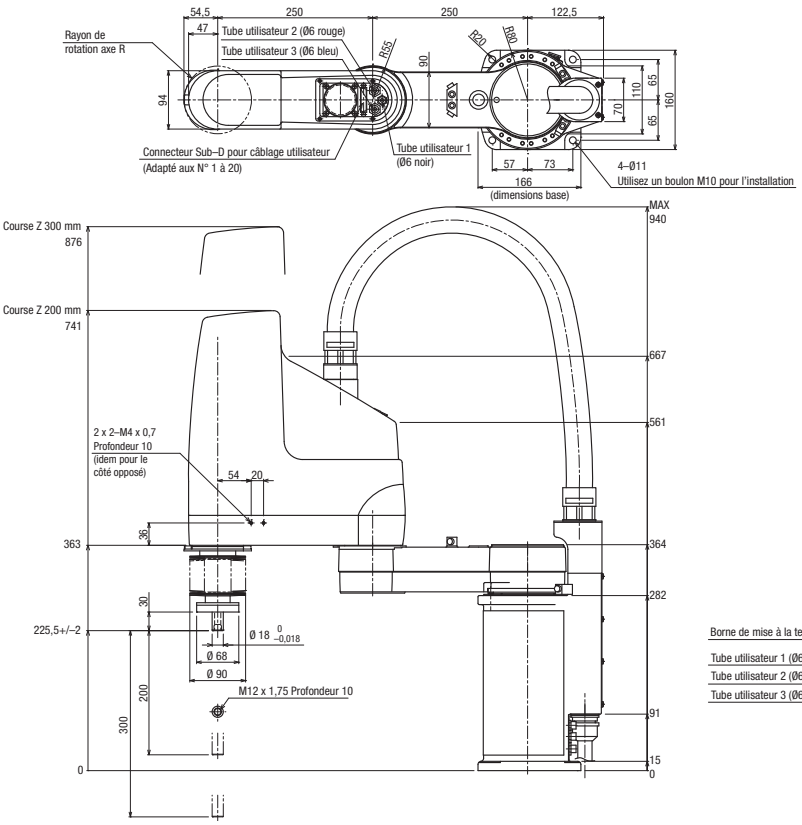
Contrôleur

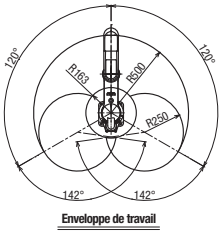
Contrôleur	Consommation (VA)	Méthode de fonctionnement
YRC	1 500	Programmation / Tracé point d'E/S / Commande à distance / Fonctionnement à l'aide de communications RS-232C

Références de commande

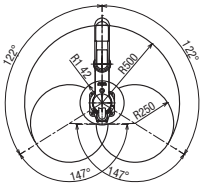
Description	Modèle
Portée SCARA : 500 mm, Course verticale : 200 mm, Charge max. : 10 kg, Classe de protection : C10	R6YXC500200YRC
Portée SCARA : 500 mm, Course verticale : 300 mm, Charge max. : 10 kg, Classe de protection : C10	R6YXC500300YRC

Dimensions

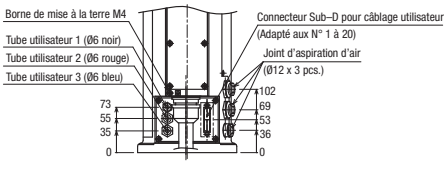




Enveloppe de travail



Position d'arrêt mécanique axe X, Y



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

R6YXC600 SALLE BLANCHE

Caractéristiques

		Axe X	Axe Y	Axe Z		Axe R
Portée (mm)		600				
Charge maximale (kg)		10				
Répétabilité *1 (XYZ:mm) (R :º)		+/–0,02		+/–0,01		+/–0,005
Caractéristiques des axes	**Longueur du bras (mm)**	350	250	200	300	–
	Plage de rotation (°)	+/–120	+/–145	–		+/–360
Sortie servomoteur c.a. (W)		400	200	200		100
Vitesse maximale (XYZ:m/s) (R:º/s)		5,6		1,7		876
Durée de cycle standard : avec charge 2 kg *2 (s)		0,56				
Moment d'inertie autorisé axe R *3 (kgm²)		0,12				
Câblage utilisateur (sq x pcs)		0,2 x 20				
Tube utilisateur (Diamètre extérieur)		Ø6 x 3				
Paramètre de limite de mouvement		1. Limite logicielle 2. Arrêt mécanique (axes X, Y, Z)				
Longueur du câble robot (m)		Standard : 3,5 Option : 5, 10				
Poids (kg)		33				
Degré de propreté		CLASSE 10 *4				
Air d'admission (N l/mn)		60 *5				

*1 Il s'agit de la valeur à une température ambiante environnante constante. (Axes X,Y)
*2 Lors d'un déplacement de 25 mm dans le sens vertical et de 300 mm dans le sens horizontal inversement.
*3 Il existe des limites au réglage du coefficient d'accélération.
*4 Par 1 cf (base 0,1 micron), lors de l'utilisation de l'aspirateur.
*5 La quantité d'admission nécessaire varie en fonction de l'environnement et des conditions d'utilisation.

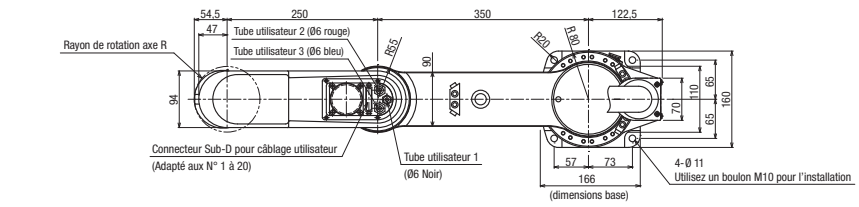
Contrôleur

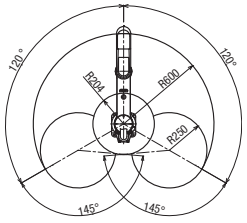
Contrôleur	Consommation (VA)	Méthode de fonctionnement
YRC	1 500	Programmation / Tracé point d'E/S / Commande à distance / Fonctionnement à l'aide de communications RS-232C

Références de commande

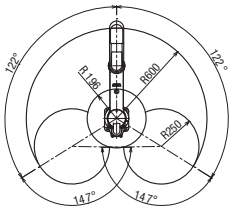
Description	Modèle
Portée SCARA : 600 mm, Course verticale : 200 mm, Charge max. : 10 kg, Classe de protection : C10	R6YXC600200YRC
Portée SCARA : 600 mm, Course verticale : 300 mm, Charge max. : 10 kg, Classe de protection : C10	R6YXC600300YRC

Dimensions

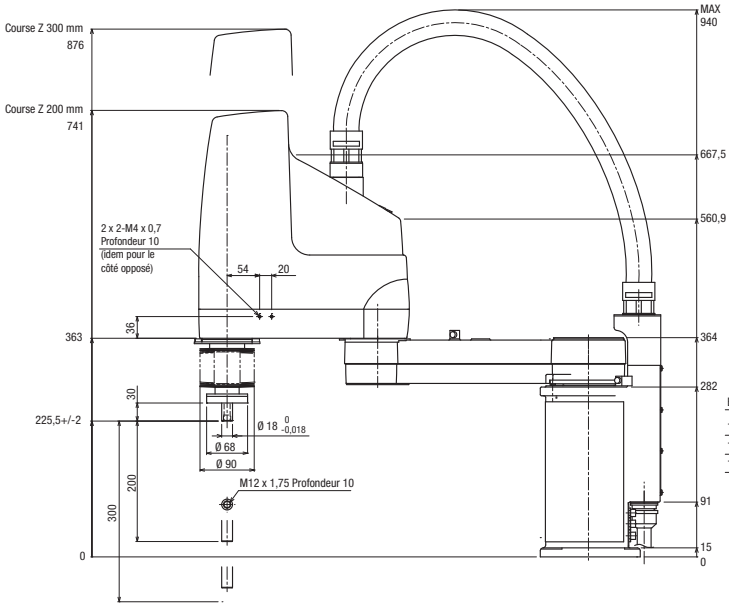


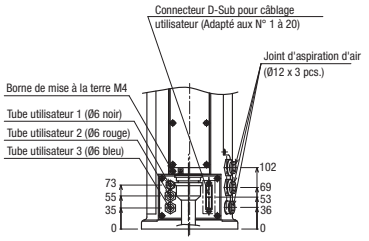


Enveloppe de travail



Position d'arrêt mécanique axe X, Y





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

OMRON

R6YXC700 SALLE BLANCHE

Caractéristiques

		Axe X	Axe Y	Axe Z		Axe R
Portée (mm)		700				
Charge maximale (kg)		20				
Répétabilité *1 (XYZ:mm) (R :º)		+/–0,02		+/–0,01		+/–0,005
Caractéristiques des axes	Longueur du bras (mm)	350	350	200	400	–
	Plage de rotation (°)	+/–120	+/–145	–		+/–360
Sortie servomoteur c.a. (W)		800	400	400		200
Vitesse maximale (XYZ:m/s) (R:º/s)		6,7		1,7		600
Durée de cycle standard : avec charge 2 kg *2 (s)		0,57				
Moment d'inertie autorisé axe R *3 (kgm²)		0,32				
Câblage utilisateur (sq x pcs)		0,2 x 20				
Tube utilisateur (Diamètre extérieur)		Ø6 x 3				
Paramètre de limite de mouvement		1. Limite logicielle 2. Arrêt mécanique (axes X, Y, Z)				
Longueur du câble robot (m)		Standard : 3,5 Option : 5, 10				
Poids (kg)		57				
Degré de propreté		CLASSE 10 *4				
Air d'admission (N l/mn)		60 *5				

*1 Il s'agit de la valeur à une température ambiante environnante constante. (Axes X,Y)
*2 Lors d'un déplacement de 25 mm dans le sens vertical et de 300 mm dans le sens horizontal inversement.
*3 Il existe des limites au réglage du coefficient d'accélération.
*4 Par 1 cf (base 0,1 micron), lors de l'utilisation de l'aspirateur.
*5 La quantité d'admission nécessaire varie en fonction de l'environnement et des conditions d'utilisation.

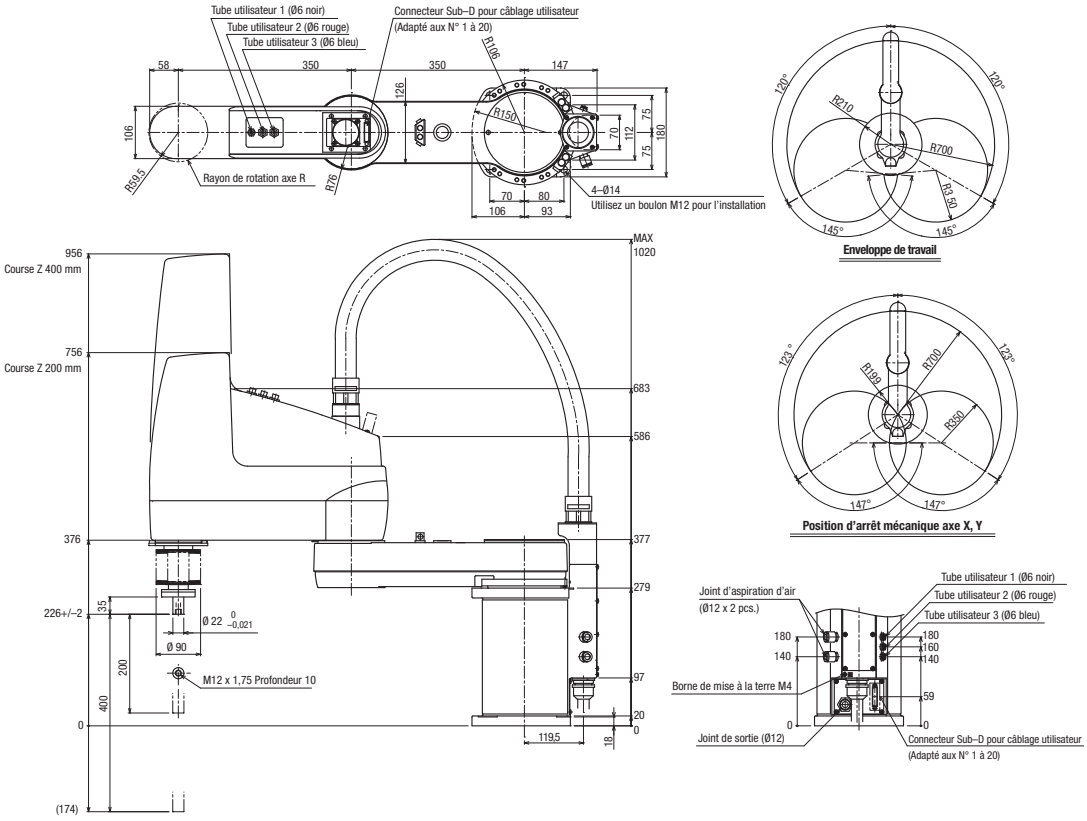
Contrôleur

Contrôleur	Consommation (VA)	Méthode de fonctionnement
YRC	2 000	Programmation / Tracé point d'E/S / Commande à distance / Fonctionnement à l'aide de communications RS-232C

Références de commande

Description	Modèle
Portée SCARA : 700 mm, Course verticale : 200 mm, Charge max. : 20 kg, Classe de protection : C10	R6YXC700200YRC
Portée SCARA : 700 mm, Course verticale : 400 mm, Charge max. : 20 kg, Classe de protection : C10	R6YXC700400YRC

Dimensions



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

R6YXC800 SALLE BLANCHE

Caractéristiques

		Axe X	Axe Y	Axe Z		Axe R
Portée (mm)		800				
Charge maximale (kg)		20				
Répétabilité *1 (XYZ:mm) (R :º)		+/–0,02		+/–0,01		+/–0,005
Caractéristiques des axes	**Longueur du bras (mm)**	450	350	200	400	–
	Plage de rotation (°)	+/–120	+/–145	–		+/–360
Sortie servomoteur c.a. (W)		800	400	400		200
Vitesse maximale (XYZ:m/s) (R:º/s)		7,3		1,7		600
Durée de cycle standard : avec charge 2 kg *2 (s)		0,57				
Moment d'inertie autorisé axe R *3 (kgm²)		0,32				
Câblage utilisateur (sq x pcs)		0,2 x 20				
Tube utilisateur (Diamètre extérieur)		Ø6 x 3				
Paramètre de limite de mouvement		1. Limite logicielle 2. Arrêt mécanique (axes X, Y, Z)				
Longueur du câble robot (m)		Standard : 3,5 Option : 5, 10				
Poids (kg)		58				
Degré de propreté		CLASSE 10 *4				
Air d'admission (N l/mn)		60 *5				

*1 Il s'agit de la valeur à une température ambiante environnante constante. (Axes X,Y)
*2 Lors d'un déplacement de 25 mm dans le sens vertical et de 300 mm dans le sens horizontal inversement.
*3 Il existe des limites au réglage du coefficient d'accélération.
*4 Par 1 cf (base 0,1 micron), lors de l'utilisation de l'aspirateur.
*5 La quantité d'admission nécessaire varie en fonction de l'environnement et des conditions d'utilisation.

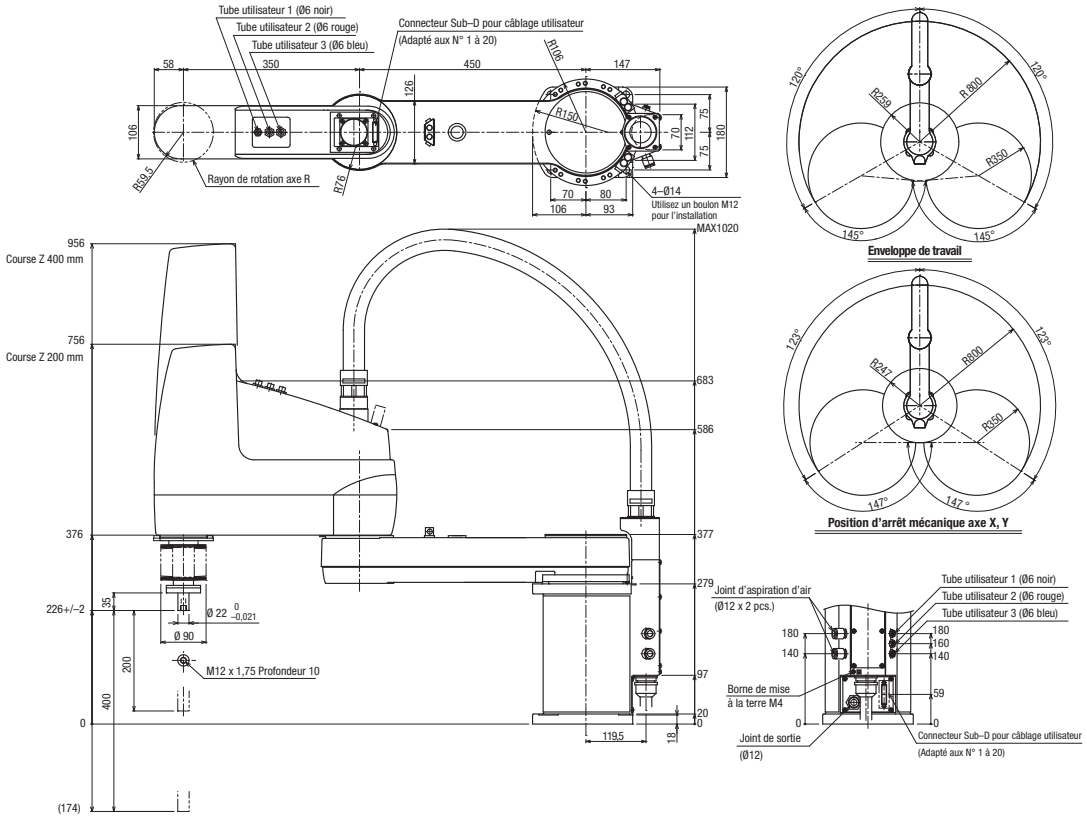
Contrôleur

Contrôleur	Consommation (VA)	Méthode de fonctionnement
YRC	2 000	Programmation / Tracé point d'E/S / Commande à distance / Fonctionnement à l'aide de communications RS-232C

Références de commande

Description	Modèle
Portée SCARA : 800 mm, Course verticale : 200 mm, Charge max. : 20 kg, Classe de protection : C10	R6YXC800200YRC
Portée SCARA : 800 mm, Course verticale : 400 mm, Charge max. : 20 kg, Classe de protection : C10	R6YXC800400YRC

Dimensions



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

OMRON

R6YXC1000 SALLE BLANCHE

Caractéristiques

		Axe X	Axe Y	Axe Z		Axe R
Portée (mm)		1 000				
Charge maximale (kg)		20				
Répétabilité *1 (XYZ:mm) (R :º)		+/–0,02		+/–0,01		+/–0,005
Caractéristiques des axes	Longueur du bras (mm)	550	450	200	400	–
	Plage de rotation (°)	+/–120	+/–145	–		+/–360
Sortie servomoteur c.a. (W)		800	400	400		200
Vitesse maximale (XYZ:m/s) (R:º/s)		8		1,7		600
Durée de cycle standard : avec charge 2 kg *2 (s)		0,6				
Moment d'inertie autorisé axe R *3 (kgm²)		0,32				
Câblage utilisateur (sq x pcs)		0,2 x 20				
Tube utilisateur (Diamètre extérieur)		Ø6 x 3				
Paramètre de limite de mouvement		1. Limite logicielle 2. Arrêt mécanique (axes X, Y, Z)				
Longueur du câble robot (m)		Standard : 3,5 Option : 5, 10				
Poids (kg)		59				
Degré de propreté		CLASSE 10 *4				
Air d'admission (N l/mn)		60 *5				

*1 Il s'agit de la valeur à une température ambiante environnante constante. (Axes X,Y)
*2 Lors d'un déplacement de 25 mm dans le sens vertical et de 300 mm dans le sens horizontal inversement.
*3 Il existe des limites au réglage du coefficient d'accélération.
*4 Par 1 cf (base 0,1 micron), lors de l'utilisation de l'aspirateur.
*5 La quantité d'admission nécessaire varie en fonction de l'environnement et des conditions d'utilisation.

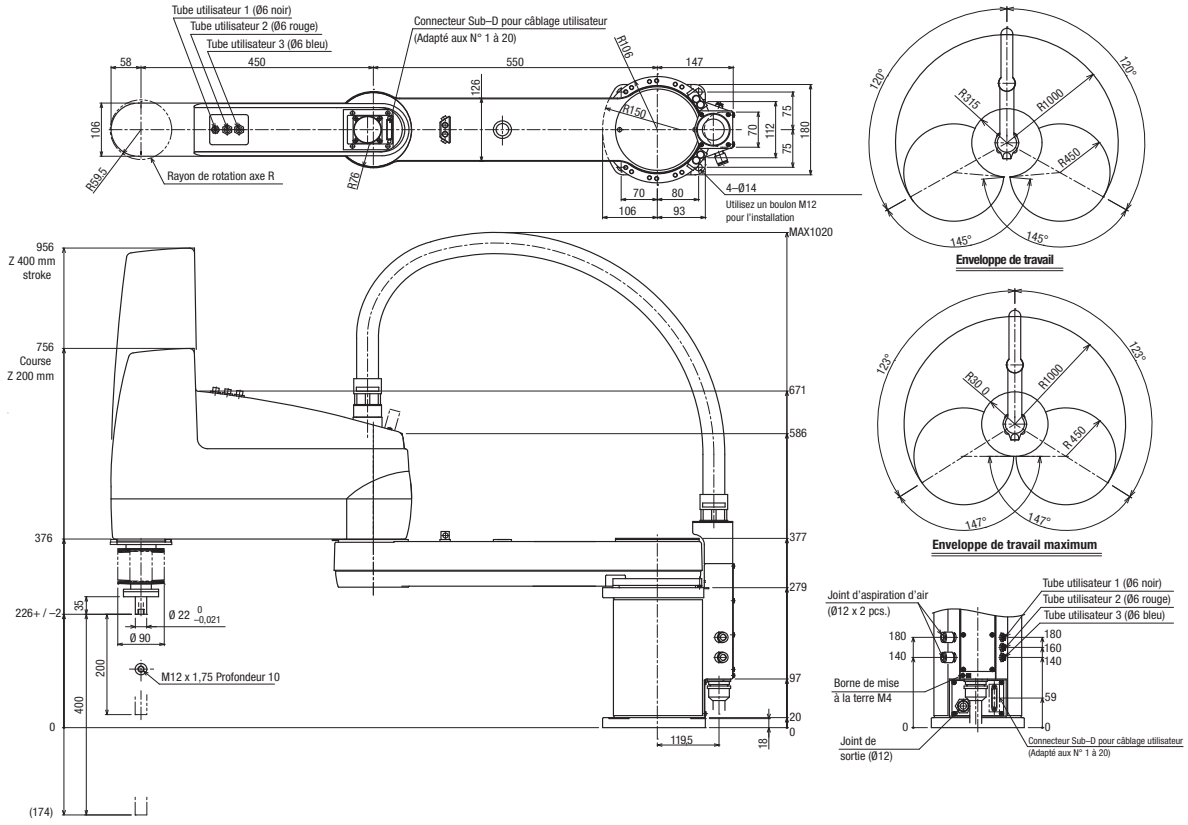
Contrôleur

Contrôleur	Consommation (VA)	Méthode de fonctionnement
YRC	2 000	Programmation / Tracé point d'E/S / Commande à distance / Fonctionnement à l'aide de communications RS-232C

Références de commande

Description	Modèle
Portée SCARA : 1 000 mm, Course verticale : 200 mm, Charge max. : 20 kg, Classe de protection : C10	R6YXC1000200YRC
Portée SCARA : 1 000 mm, Course verticale : 400 mm, Charge max. : 20 kg, Classe de protection : C10	R6YXC1000400YRC

Dimensions



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

R6YXP250 TYPE ÉTANCHE AUX POUSSIÈRES ET ÉTANCHE À L'HUMIDITÉ

Caractéristiques

			Axe X	Axe Y	Axe Z	Axe R
Portée (mm)			250			
Charge maximale (kg)			3			
Répétabilité*1 (XYZ:mm) (R :º)			+/–0,01		+/–0,01	+/–0,005
Axe européennes	Longueur du bras (mm)		125	125	150	–
	Plage de rotation (°)		+/–115	+/–130	–	+/–360
Décélération mécanisme	Réducteur de vitesse		Variateur harmonique	Variateur harmonique	Vis à billes	Variateur harmonique
	Transmission méthode	Moteur vers réducteur de vitesse	Couplage direct		Transmission de la courroie de transmission	Transmission de la courroie de transmission
		Réducteur de vitesse vers sortie	Couplage direct			
Sortie servomoteur c.a. (W)			200	100	100	100
Vitesse maximale (XYZ:m/s) (R:º/s)			4		1	1 020
Durée de cycle standard : avec charge 2 kg*2 (s)			0,54			
Moment d'inertie autorisé axe R*3 (kgm²)			0,05			
Câblage utilisateur (sq x pcs)			0,2 x 10			
Tube utilisateur (Diamètre extérieur)			Ø4 x 3			
Paramètre de limite de mouvement			1. Limite logicielle 2. Arrêt mécanique (axes X, Y, Z)			
Longueur du câble robot (m)			Standard : 3,5 Option : 5, 10			
Poids (kg) (Câble robot non inclus)			15			

*1 Il s'agit de la valeur à une température ambiante environnante constante. (Axes X,Y)
*2 Lors d'un déplacement de 25 mm dans le sens vertical et de 300 mm dans le sens horizontal inversement.
*3 Il existe des limites au réglage du coefficient d'accélération.

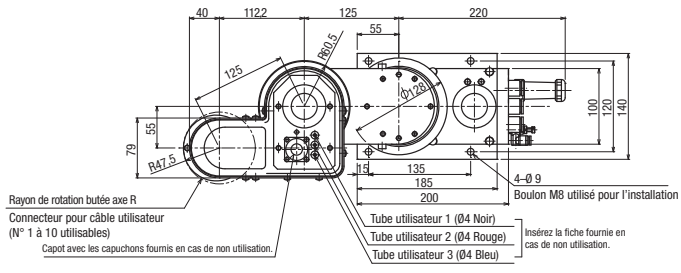
Contrôleur

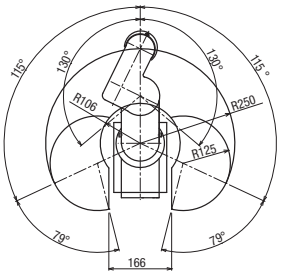
Contrôleur	Consommation (VA)	Méthode de fonctionnement
YRC	1 000	Programmation / Tracé point d'E/S / Commande à distance / Fonctionnement à l'aide de communications RS-232C

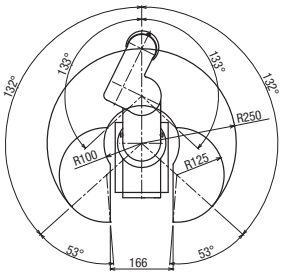
Références de commande

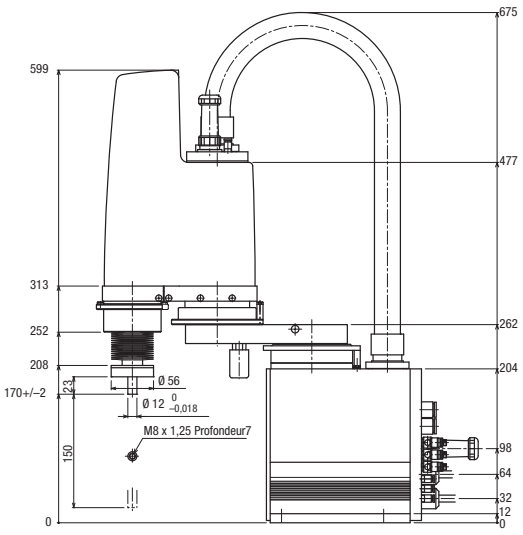
Description	Modèle
Portée SCARA : 250 mm, Course verticale : 150 mm, Charge max. : 3 kg, Classe de protection : IP65	R6YXP250150YRC

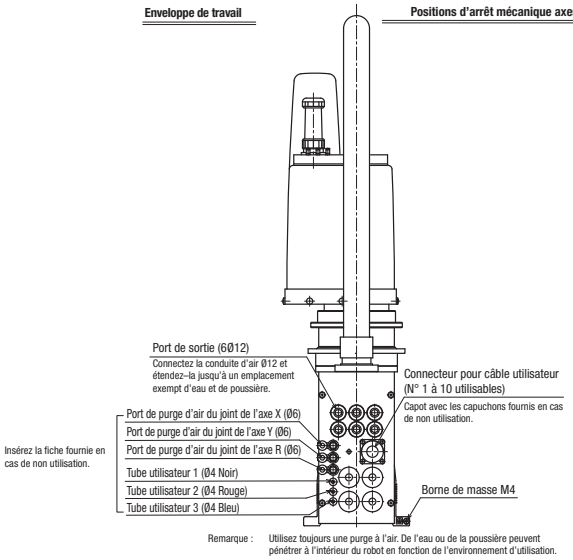
Dimensions











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

OMRON

R6YXP350 TYPE ÉTANCHE AUX POUSSIÈRES ET ÉTANCHE À L'HUMIDITÉ

Caractéristiques

			Axe X	Axe Y	Axe Z	Axe R
Portée (mm)			350			
Charge maximale (kg)			3			
Répétabilité*1 (XYZ:mm) (R :º)			+/–0,01		+/–0,01	+/–0,005
Caractéristiques des axes	Longueur du bras (mm)		225	125	150	–
	Plage de rotation (°)		+/–115	+/–130	–	+/–360
Mécanisme de décélération	Réducteur de vitesse		Variateur harmonique	Variateur harmonique	Vis à billes	Variateur harmonique
	Méthode de transmission	Moteur vers réducteur de vitesse	Couplage direct		Transmission de la courroie de transmission	Transmission de la courroie de transmission
		Réducteur de vitesse vers sortie	Couplage direct			
Sortie servomoteur c.a. (W)			200	100	100	100
Vitesse maximale (XYZ:m/s) (R:º/s)			5		1	1 020
Durée de cycle standard : avec charge 2 kg*2 (s)			0,54			
Moment d'inertie autorisé axe R*3 (kgm²)			0,05			
Câblage utilisateur (sq x pcs)			0,2 x 10			
Tube utilisateur (Diamètre extérieur)			Ø4 x 3			
Paramètre de limite de mouvement			1. Limite logicielle 2. Arrêt mécanique (axes X, Y, Z)			
Longueur du câble robot (m)			Standard : 3,5 Option : 5, 10			
Poids (kg) (Câble robot non inclus)			15			

*1 Il s'agit de la valeur à une température ambiante environnante constante. (Axes X,Y)
*2 Lors d'un déplacement de 25 mm dans le sens vertical et de 300 mm dans le sens horizontal inversement.
*3 Il existe des limites au réglage du coefficient d'accélération.

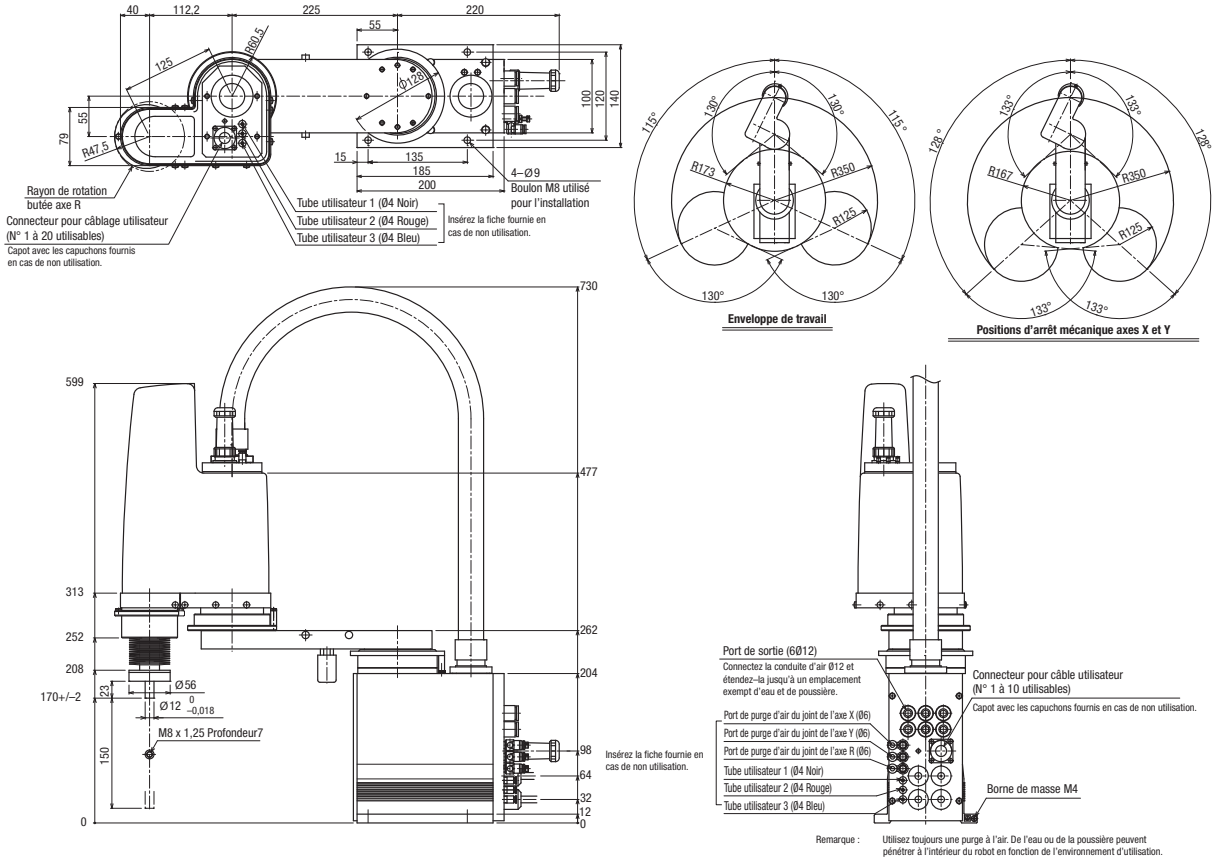
Contrôleur

Contrôleur	Consommation (VA)	Méthode de fonctionnement
YRC	1 000	Programmation / Tracé point d'E/S / Commande à distance / Fonctionnement à l'aide de communications RS-232C

Références de commande

Description	Modèle
Portée SCARA : 350 mm, Course verticale : 150 mm, Charge max. : 3 kg, Classe de protection : IP65	R6YXP350150YRC

Dimensions



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

R6YXP400 TYPE ÉTANCHE AUX POUSSIÈRES ET ÉTANCHE À L'HUMIDITÉ

Caractéristiques

			Axe X	Axe Y	Axe Z	Axe R
Portée (mm)			400			
Charge maximale (kg)			3			
Répétabilité*1 (XYZ:mm) (R :º)			+/–0,01		+/–0,01	+/–0,005
Axe européennes	Longueur du bras (mm)		225	175	150	–
	Plage de rotation (°)		+/–115	+/–140	–	+/–360
Mécanisme de décélération	Réducteur de vitesse		Variateur harmonique	Variateur harmonique	Vis à billes	Variateur harmonique
	Méthode de transmission	Moteur vers réducteur de vitesse	Couplage direct		Transmission de la courroie de transmission	Transmission de la courroie de transmission
		Réducteur de vitesse vers sortie	Couplage direct			
Sortie servomoteur c.a. (W)			200	100	100	100
Vitesse maximale (XYZ:m/s) (R:º/s)			6		1	1 020
Durée de cycle standard : avec charge 2 kg*2 (s)			0,66			
Moment d'inertie autorisé axe R*3 (kgm²)			0,05			
Câblage utilisateur (sq x pcs)			0,2 x 10			
Tube utilisateur (Diamètre extérieur)			Ø4 x 3			
Paramètre de limite de mouvement			1. Limite logicielle 2. Arrêt mécanique (axes X, Y, Z)			
Longueur du câble robot (m)			Standard : 3,5 Option : 5, 10			
Poids (kg) (Câble robot non inclus)			15			

*1 Il s'agit de la valeur à une température ambiante environnante constante. (Axes X,Y)
*2 Lors d'un déplacement de 25 mm dans le sens vertical et de 300 mm dans le sens horizontal inversement.
*3 Il existe des limites au réglage du coefficient d'accélération.

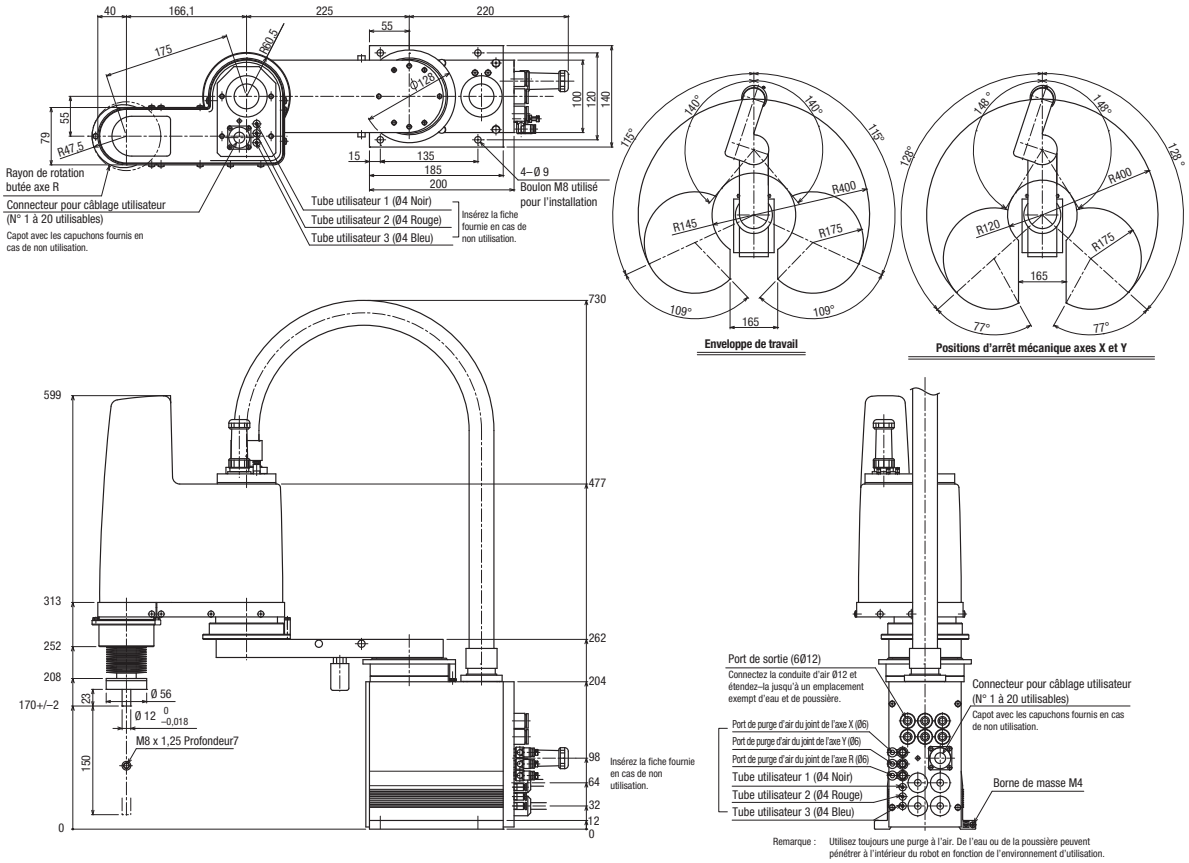
Contrôleur

Contrôleur	Consommation (VA)	Méthode de fonctionnement
YRC	1 000	Programmation / Tracé point d'E/S / Commande à distance / Fonctionnement à l'aide de communications RS-232C

Références de commande

Description	Modèle
Portée SCARA : 400 mm, Course verticale : 150 mm, Charge max. : 3 kg, Classe de protection : IP65	R6YXP400150YRC

Dimensions



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

OMRON

R6YXP500 TYPE ÉTANCHE AUX POUSSIÈRES ET ÉTANCHE À L'HUMIDITÉ

Caractéristiques

			Axe X	Axe Y	Axe Z		Axe R
Portée (mm)			500				
Charge maximale (kg)			10				
Répétabilité*1 (XYZ:mm) (R :º)			+/–0,02		+/–0,01		+/–0,005
Axe européennes	Longueur du bras (mm)		250	250	200	300	–
	Plage de rotation (°)		+/–120	+/–145	–		+/–360
Mécanisme de décélération	Réducteur de vitesse		Variateur harmonique	Variateur harmonique	Vis à billes		Variateur harmonique
	Méthode de transmission	Moteur vers réducteur de vitesse	Couplage direct		Transmission de la courroie de transmission		Transmission de la courroie de transmission
		Réducteur de vitesse vers sortie	Couplage direct				
Sortie servomoteur c.a. (W)			400	200	200		100
Vitesse maximale (XYZ:m/s) (R:º/s)			4,9		1,7		876
Durée de cycle standard : avec charge 2 kg*2 (s)			0,53				
Moment d'inertie autorisé axe R*3 (kgm²)			0,12				
Câblage utilisateur (sq x pcs)			0,2 x 20				
Tube utilisateur (Diamètre extérieur)			Ø6 x 3				
Paramètre de limite de mouvement			1. Limite logicielle 2. Arrêt mécanique (axes X, Y, Z)				
Longueur du câble robot (m)			Standard : 3,5 Option : 5, 10				
Poids (kg) (Câble robot non inclus)			30				

*1 Il s'agit de la valeur à une température ambiante environnante constante. (Axes X,Y)
*2 Lors d'un déplacement de 25 mm dans le sens vertical et de 300 mm dans le sens horizontal inversement.
*3 Il existe des limites au réglage du coefficient d'accélération.

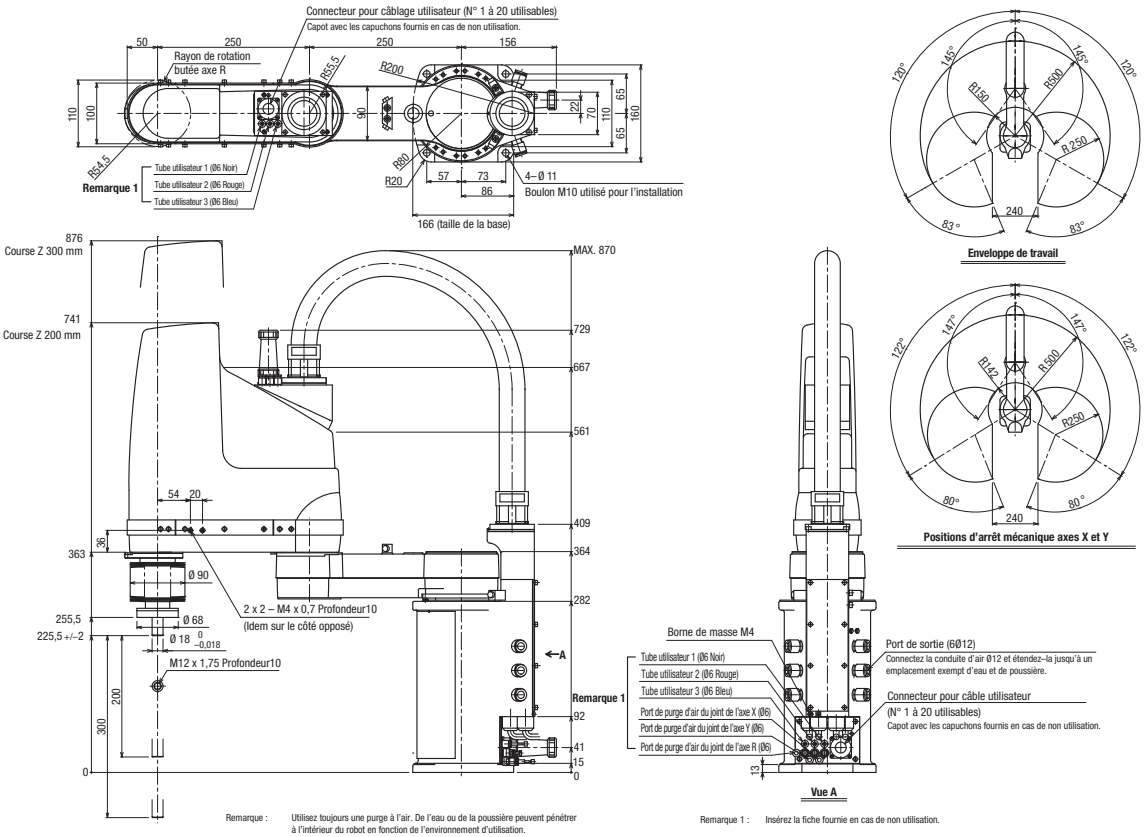
Contrôleur

Contrôleur	Consommation (VA)	Méthode de fonctionnement
YRC	1 500	Programmation / Tracé point d'E/S / Commande à distance / Fonctionnement à l'aide de communications RS-232C

Références de commande

Description	Modèle
Portée SCARA : 500 mm, Course verticale : 200 mm, Charge max. : 10 kg, Classe de protection : IP65	R6YXP500200YRC
Portée SCARA : 500 mm, Course verticale : 300 mm, Charge max. : 10 kg, Classe de protection : IP65	R6YXP500300YRC

Dimensions



Remarque : Utilisez toujours une purge à l'air. De l'eau ou de la poussière peuvent pénétrer à l'intérieur du robot en fonction de l'environnement d'utilisation.

Remarque 1 : Insérez la fiche fournie en cas de non utilisation.

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

R6YXP600 TYPE ÉTANCHE AUX POUSSIÈRES ET ÉTANCHE À L'HUMIDITÉ

Caractéristiques

			Axe X	Axe Y	Axe Z	Axe R
Portée (mm)			600			
Charge maximale (kg)			10			
Répétabilité*1 (XYZ:mm) (R :º)			+/–0,02		+/–0,01	+/–0,005
Axe européennes	Longueur du bras (mm)		350	250	200 / 300	–
	Plage de rotation (°)		+/–120	+/–145	–	+/–360
Mécanisme de décélération	Réducteur de vitesse		Variateur harmonique	Variateur harmonique	Vis à billes	Variateur harmonique
	Méthode de transmission	Moteur vers réducteur de vitesse	Couplage direct		Transmission de la courroie de transmission	Transmission de la courroie de transmission
		Réducteur de vitesse vers sortie	Couplage direct			
Sortie servomoteur c.a. (W)			400	200	200	100
Vitesse maximale (XYZ:m/s) (R:º/s)			5,6		1,7	876
Durée de cycle standard : avec charge 2 kg*2 (s)			0,56			
Moment d'inertie autorisé axe R*3 (kgm²)			0,12			
Câblage utilisateur (sq x pcs)			0,2 x 20			
Tube utilisateur (Diamètre extérieur)			Ø6 x 3			
Paramètre de limite de mouvement			1. Limite logicielle 2. Arrêt mécanique (axes X, Y, Z)			
Longueur du câble robot (m)			Standard : 3,5 Option : 5, 10			
Poids (kg) (Câble robot non inclus)			32			

*1 Il s'agit de la valeur à une température ambiante environnante constante. (Axes X,Y)
*2 Lors d'un déplacement de 25 mm dans le sens vertical et de 300 mm dans le sens horizontal inversement.
*3 Il existe des limites au réglage du coefficient d'accélération.

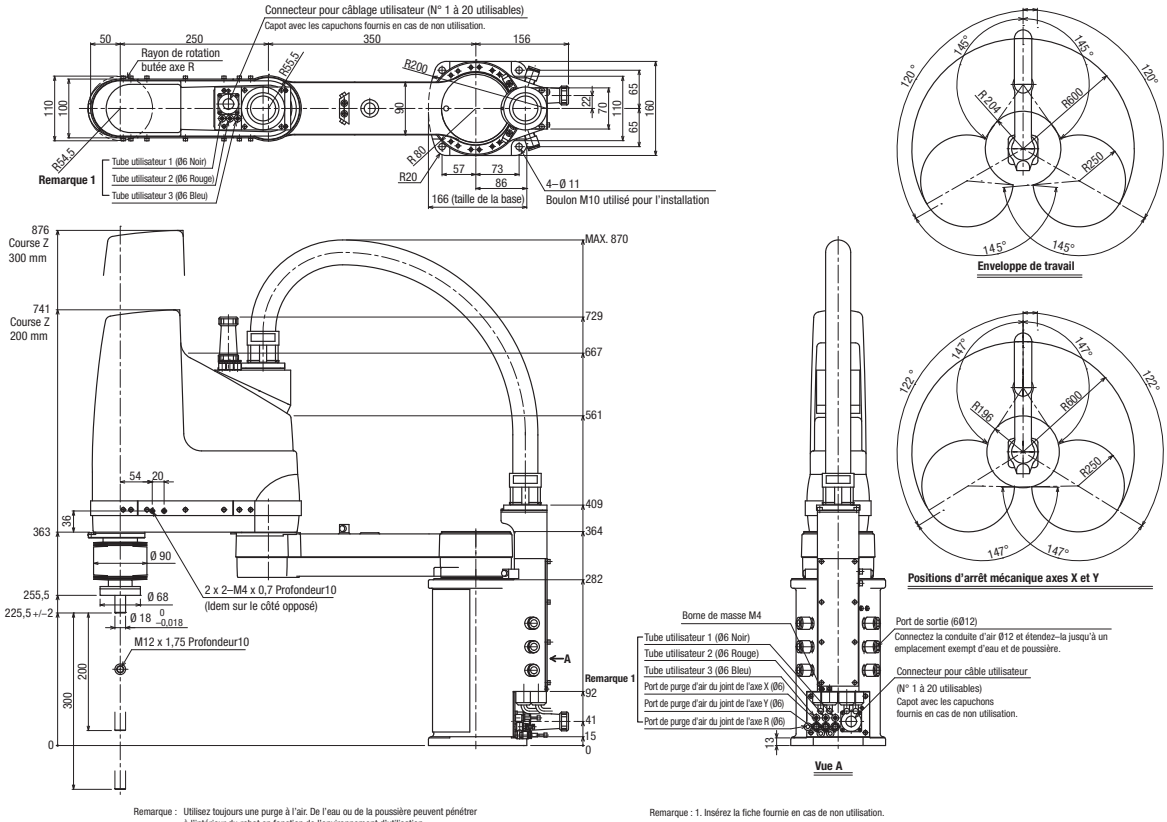
Contrôleur

Contrôleur	Consommation (VA)	Méthode de fonctionnement
YRC	1 500	Programmation / Tracé point d'E/S / Commande à distance / Fonctionnement à l'aide de communications RS-232C

Références de commande

Description	Modèle
Portée SCARA : 600 mm, Course verticale : 200 mm, Charge max. : 10 kg, Classe de protection : IP65	R6YXP600200YRC
Portée SCARA : 600 mm, Course verticale : 300 mm, Charge max. : 10 kg, Classe de protection : IP65	R6YXP600300YRC

Dimensions



Remarque : Utilisez toujours une purge à l'air. De l'eau ou de la poussière peuvent pénétrer à l'intérieur du robot en fonction de l'environnement d'utilisation.

Remarque : 1. Insérez la fiche fournie en cas de non utilisation.

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

OMRON

R6YXP700 TYPE ÉTANCHE AUX POUSSIÈRES ET ÉTANCHE À L'HUMIDITÉ

Caractéristiques

			Axe X	Axe Y	Axe Z		Axe R
Portée (mm)			700				
Charge maximale (kg)			20				
Répétabilité*1 (XYZ:mm) (R :º)			+/–0,02		+/–0,01		+/–0,005
Axe européennes	Longueur du bras (mm)		350	350	200	400	–
	Plage de rotation (°)		+/–120	+/–145	–		+/–360
Mécanisme de décélération	Réducteur de vitesse		Variateur harmonique	Variateur harmonique	Vis à billes		Variateur harmonique
	Méthode de transmission	Moteur vers réducteur de vitesse	Couplage direct		Transmission de la courroie de transmission		Transmission de la courroie de transmission
		Réducteur de vitesse vers sortie	Couplage direct				
Sortie servomoteur c.a. (W)			800	400	400		200
Vitesse maximale (XYZ:m/s) (R:º/s)			6,7		1,7		600
Durée de cycle standard : avec charge 2 kg*2 (s)			0,57				
Moment d'inertie autorisé axe R*3 (kgm²)			0,32				
Câblage utilisateur (sq x pcs)			0,2 x 20				
Tube utilisateur (Diamètre extérieur)			Ø6 x 3				
Paramètre de limite de mouvement			1. Limite logicielle 2. Arrêt mécanique (axes X, Y, Z)				
Longueur du câble robot (m)			Standard : 3,5 Option : 5, 10				
Poids (kg) (Câble robot non inclus)			56				

*1 Il s'agit de la valeur à une température ambiante environnante constante. (Axes X,Y)
*2 Lors d'un déplacement de 25 mm dans le sens vertical et de 300 mm dans le sens horizontal inversement.
*3 Il existe des limites au réglage du coefficient d'accélération.

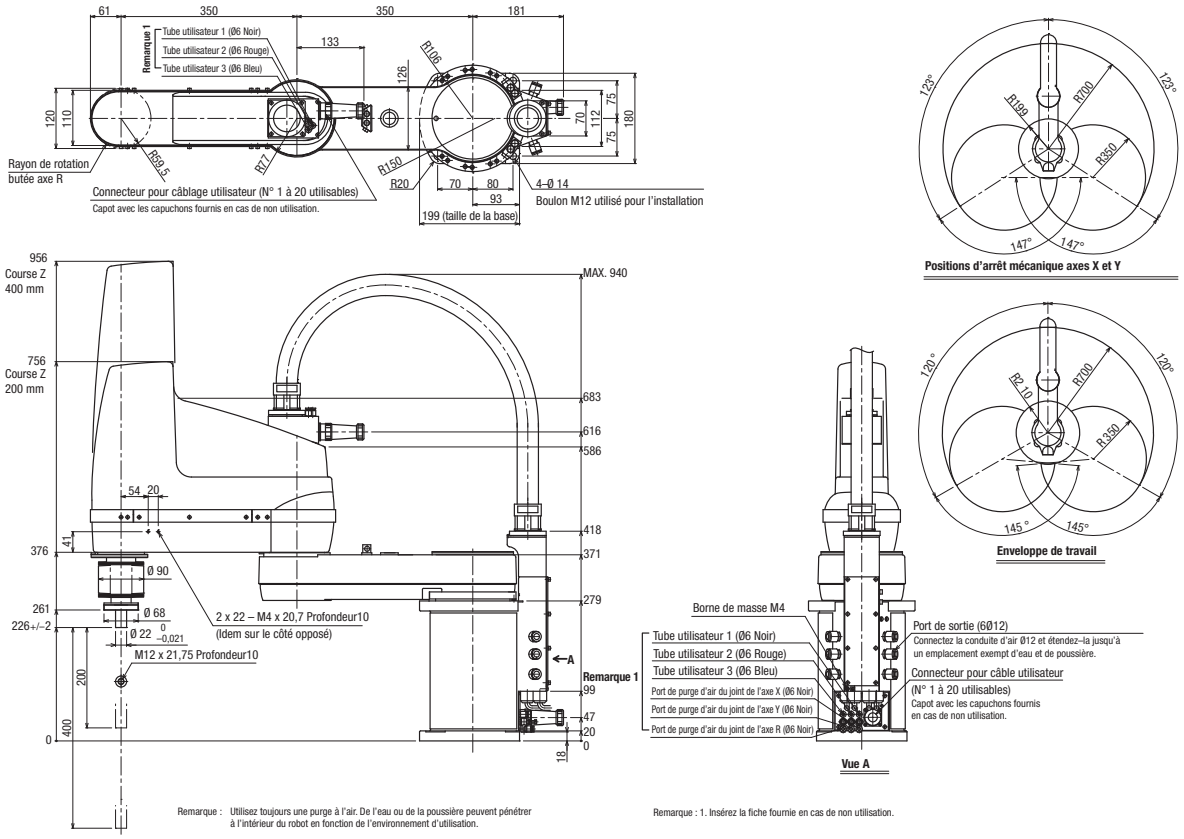
Contrôleur

Contrôleur	Consommation (VA)	Méthode de fonctionnement
YRC	2 000	Programmation / Tracé point d'E/S / Commande à distance / Fonctionnement à l'aide de communications RS-232C

Références de commande

Description	Modèle
Portée SCARA : 700 mm, Course verticale : 200 mm, Charge max. : 20 kg, Classe de protection : IP65	R6YXP700200YRC
Portée SCARA : 700 mm, Course verticale : 400 mm, Charge max. : 20 kg, Classe de protection : IP65	R6YXP700400YRC

Dimensions



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

R6YXP800 TYPE ÉTANCHE AUX POUSSIÈRES ET ÉTANCHE À L'HUMIDITÉ

Caractéristiques

			Axe X	Axe Y	Axe Z	Axe R
Portée (mm)			800			
Charge maximale (kg)			20			
Répétabilité*1 (XYZ:mm) (R :º)			+/–0,02		+/–0,01	+/–0,005
Axe européennes	Longueur du bras (mm)		450	350	200 / 400	–
	Plage de rotation (°)		+/–120	+/–145	–	+/–360
Mécanisme de décélération	Réducteur de vitesse		Variateur harmonique	Variateur harmonique	Vis à billes	Variateur harmonique
	Méthode de transmission	Moteur vers réducteur de vitesse	Couplage direct		Transmission de la courroie de transmission	Transmission de la courroie de transmission
		Réducteur de vitesse vers sortie	Couplage direct			
Sortie servomoteur c.a. (W)			800	400	400	200
Vitesse maximale (XYZ:m/s) (R:º/s)			7,3		1,7	600
Durée de cycle standard : avec charge 2 kg*2 (s)			0,57			
Moment d'inertie autorisé axe R*3 (kgm²)			0,32			
Câblage utilisateur (sq x pcs)			0,2 x 20			
Tube utilisateur (Diamètre extérieur)			Ø6 x 3			
Paramètre de limite de mouvement			1. Limite logicielle 2. Arrêt mécanique (axes X, Y, Z)			
Longueur du câble robot (m)			Standard : 3,5 Option : 5, 10			
Poids (kg) (Câble robot non inclus)			57			

*1 Il s'agit de la valeur à une température ambiante environnante constante. (Axes X,Y)
*2 Lors d'un déplacement de 25 mm dans le sens vertical et de 300 mm dans le sens horizontal inversement.
*3 Il existe des limites au réglage du coefficient d'accélération.

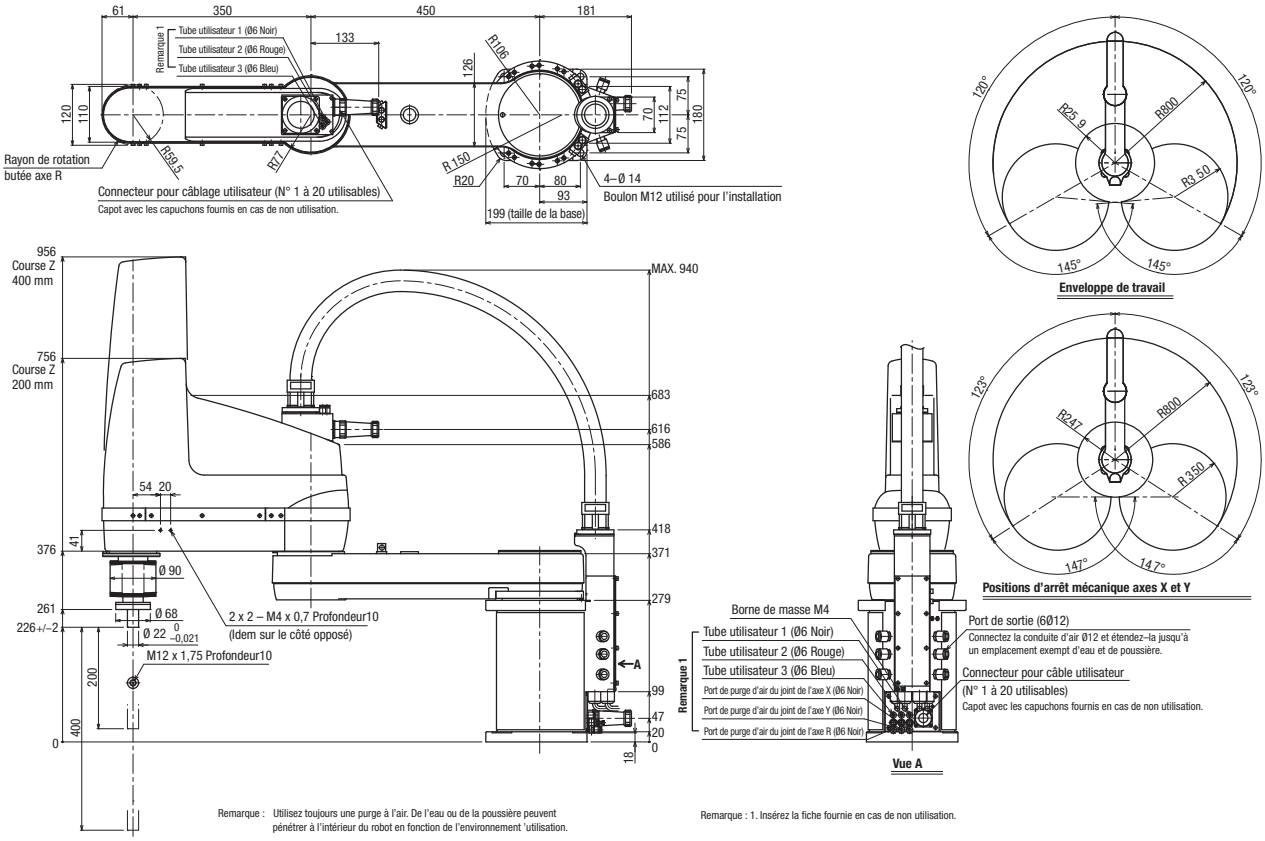
Contrôleur

Contrôleur	Consommation (VA)	Méthode de fonctionnement
YRC	2 000	Programmation / Tracé point d'E/S / Commande à distance / Fonctionnement à l'aide de communications RS-232C

Références de commande

Description	Modèle
Portée SCARA : 800 mm, Course verticale : 200 mm, Charge max. : 20 kg, Classe de protection : IP65	R6YXP800200YRC
Portée SCARA : 800 mm, Course verticale : 400 mm, Charge max. : 20 kg, Classe de protection : IP65	R6YXP800400YRC

Dimensions



Remarque : Utilisez toujours une purge à l'air. De l'eau ou de la poussière peuvent pénétrer à l'intérieur du robot en fonction de l'environnement 'utilisation.

Remarque : 1. Insérez la fiche fournie en cas de non utilisation.

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

OMRON

R6YXP1000 TYPE ÉTANCHE AUX POUSSIÈRES ET ÉTANCHE À L'HUMIDITÉ

Caractéristiques

			Axe X	Axe Y	Axe Z	Axe R
Portée (mm)			1 000			
Charge maximale (kg)			20			
Répétabilité*1 (XYZ:mm) (R :º)			+/–0,02		+/–0,01	+/–0,005
Axe européennes	Longueur du bras (mm)		550	450	200 / 400	–
	Plage de rotation (°)		+/–120	+/–145	–	+/–360
Mécanisme de décélération	Réducteur de vitesse		Variateur harmonique	Variateur harmonique	Vis à billes	Variateur harmonique
	Méthode de transmission	Moteur vers réducteur de vitesse	Couplage direct		Transmission de la courroie de transmission	Transmission de la courroie de transmission
		Réducteur de vitesse vers sortie	Couplage direct			
Sortie servomoteur c.a. (W)			800	400	400	200
Vitesse maximale (XYZ:m/s) (R:º/s)			8		1,7	600
Durée de cycle standard : avec charge 2 kg*2 (s)			0,6			
Moment d'inertie autorisé axe R*3 (kgm²)			0,32			
Câblage utilisateur (sq x pcs)			0,2 x 20			
Tube utilisateur (Diamètre extérieur)			Ø6 x 3			
Paramètre de limite de mouvement			1. Limite logicielle 2. Arrêt mécanique (axes X, Y, Z)			
Longueur du câble robot (m)			Standard : 3,5 Option : 5, 10			
Poids (kg) (Câble robot non inclus)			58			

*1 Il s'agit de la valeur à une température ambiante environnante constante. (Axes X,Y)
*2 Lors d'un déplacement de 25 mm dans le sens vertical et de 300 mm dans le sens horizontal inversement.
*3 Il existe des limites au réglage du coefficient d'accélération.

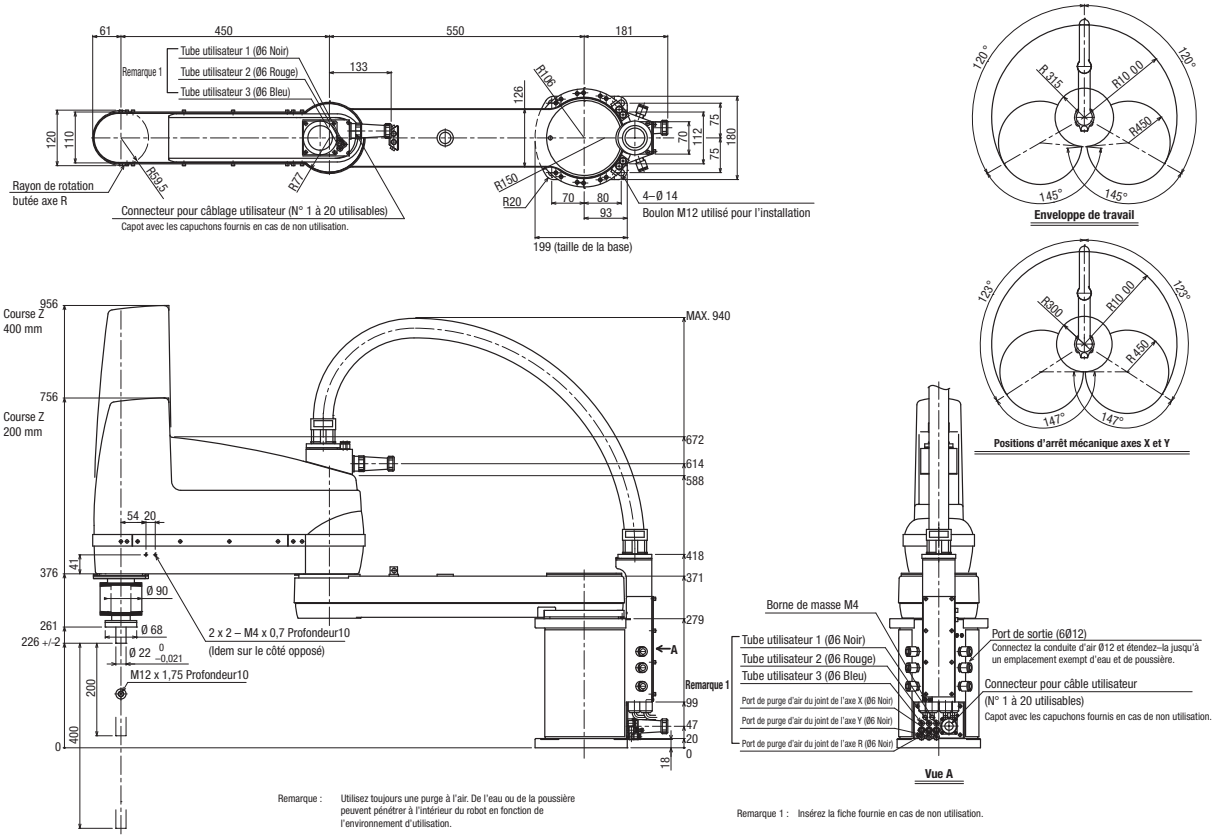
Contrôleur

Contrôleur	Consommation (VA)	Méthode de fonctionnement
YRC	2 000	Programmation / Tracé point d'E/S / Commande à distance / Fonctionnement à l'aide de communications RS-232C

Références de commande

Description	Modèle
Portée SCARA : 1 000 mm, Course verticale : 200 mm, Charge max. : 20 kg, Classe de protection : IP65	R6YXP1000200YRC
Portée SCARA : 1 000 mm, Course verticale : 400 mm, Charge max. : 20 kg, Classe de protection : IP65	R6YXP1000400YRC

Dimensions



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

R6YXSH300 FIXATION AU MUR / TYPE INVERSE

Caractéristiques

			Axe X	Axe Y	Axe Z	Axe R
Portée (mm)			300			
Charge maximale (kg)			3			
Répétabilité *1 (XYZ:mm) (R :º)			+/–0,01		+/–0,01	+/–0,005
Axe européennes	Longueur du bras (mm)		175	125	150	–
	Plage de rotation (°)		+/–115	+/–140	–	+/–360
Décélération mécanisme	Réducteur de vitesse		Variateur harmonique	Variateur harmonique	Vis à billes	Variateur harmonique
	Méthode de transmission	Moteur vers réducteur de vitesse	Couplage direct		Transmission de la courroie de transmission	Transmission de la courroie de transmission
		Réducteur de vitesse vers sortie	Couplage direct			
Sortie servomoteur c.a. (W)			200	100	100	100
Vitesse maximale (XYZ:m/s) (R:º/s)			4,4		1	1 020
Durée de cycle standard : avec charge 2 kg *2 (s)			0,54			
Moment d'inertie autorisé axe R *3 (kgm^2)			0,05			
Câblage utilisateur (sq x pcs)			0,2 x 10			
Tube utilisateur (Diamètre extérieur)			Ø4 x 3			
Paramètre de limite de mouvement			1. Limite logicielle 2. Arrêt mécanique (axes X, Y, Z)			
Longueur du câble robot (m)			Standard : 3,5 Option : 5, 10			
Poids (kg) (Câble robot non inclus)			15			

*1 Il s'agit de la valeur à une température ambiante environnante constante. (Axes X,Y)
*2 Lors d'un déplacement de 25 mm dans le sens vertical et de 300 mm dans le sens horizontal inversement.
*3 Il existe des limites au réglage du coefficient d'accélération.

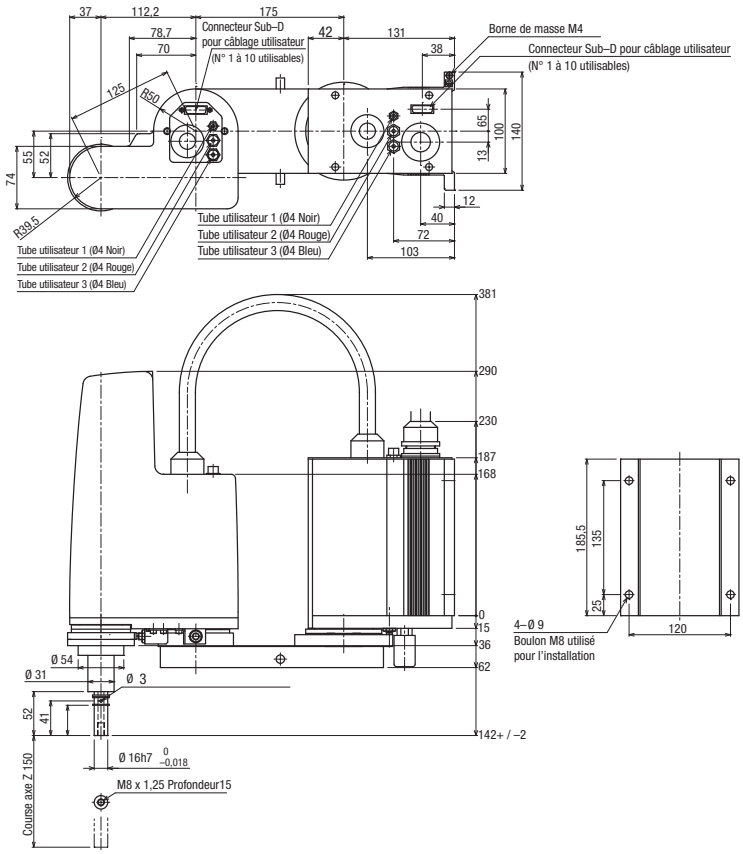
Contrôleur

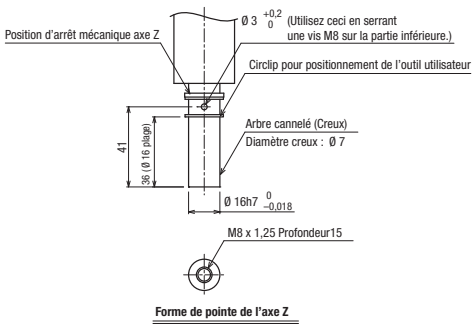
Contrôleur	Consommation (VA)	Méthode de fonctionnement
YRC	1 000	Programmation / Tracé point d'E/S / Commande à distance / Fonctionnement à l'aide de communications RS-232C

Références de commande

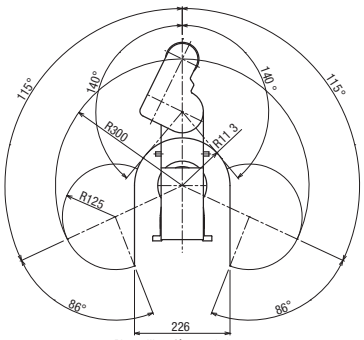
Description	Modèle
Portée SCARA : 300 mm, Course verticale : 150 mm, Charge max. : 3 kg	R6YXSH300150YRC

Dimensions





Forme de pointe de l'axe Z



Enveloppe de travail

Faites preuve de prudence afin de prévenir toute interférence avec le mur d'installation.

Remarque : Le type inverse est installé à l'envers.

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

OMRON

R6YXSH400 FIXATION AU MUR / TYPE INVERSE

Caractéristiques

			Axe X	Axe Y	Axe Z	Axe R
Portée (mm)			400			
Charge maximale (kg)			3			
Répétabilité*1 (XYZ:mm) (R :º)			+/–0,01		+/–0,01	+/–0,005
Axe européennes	Longueur du bras (mm)		225	175	150	–
	Plage de rotation (°)		+/–115	+/–140	–	+/–360
Décélération mécanisme	Réducteur de vitesse		Variateur harmonique	Variateur harmonique	Vis à billes	Variateur harmonique
	Transmission méthode	Moteur vers réducteur de vitesse	Couplage direct		Transmission de la courroie de transmission	Transmission de la courroie de transmission
		Réducteur de vitesse vers sortie	Couplage direct			
Sortie servomoteur c.a. (W)			200	100	100	100
Vitesse maximale (XYZ:m/s) (R:º/s)			6		1	1 020
Durée de cycle standard : avec charge 2 kg*2 (s)			0,66			
Moment d'inertie autorisé axe R*3 (kgm²)			0,05			
Câblage utilisateur (sq x pcs)			0,2 x 10			
Tube utilisateur (Diamètre extérieur)			Ø4 x 3			
Paramètre de limite de mouvement			1. Limite logicielle 2. Arrêt mécanique (axes X, Y, Z)			
Longueur du câble robot (m)			Standard : 3,5 Option : 5, 10			
Poids (kg) (Câble robot non inclus)			15			

*1 Il s'agit de la valeur à une température ambiante environnante constante. (Axes X,Y)
*2 Lors d'un déplacement de 25 mm dans le sens vertical et de 300 mm dans le sens horizontal inversement.
*3 Il existe des limites au réglage du coefficient d'accélération.

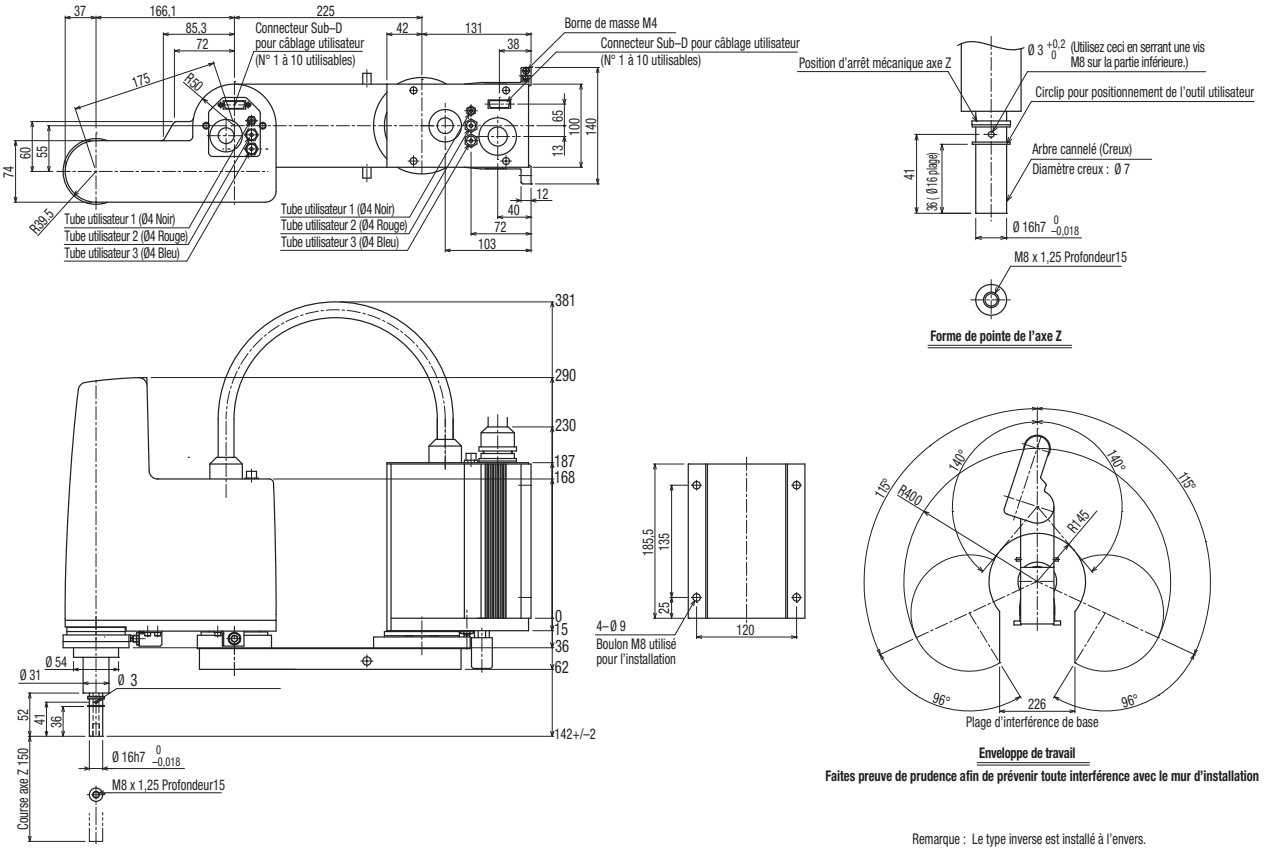
Contrôleur

Contrôleur	Consommation (VA)	Méthode de fonctionnement
YRC	1 000	Programmation / Tracé point d'E/S / Commande à distance / Fonctionnement à l'aide de communications RS-232C

Références de commande

Description	Modèle
Portée SCARA : 400 mm, Course verticale : 150 mm, Charge max. : 3 kg	R6YXSH400150YRC

Dimensions



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

R6YXS500 FIXATION AU PLAFOND / TYPE INVERSE

Caractéristiques

			Axe X	Axe Y	Axe Z		Axe R
Portée (mm)			500				
Charge maximale (kg)			10				
Répétabilité*1 (XYZ:mm) (R :º)			+/-0,02		+/-0,01		+/-0,005
Caractéristiques des axes	Longueur du bras (mm)		250	250	200	300	–
	Plage de rotation (°)		+/-120	+/-135	–		+/-360
Mécanisme de décélération	Réducteur de vitesse		Variateur harmonique	Variateur harmonique	Vis à billes		Variateur harmonique
	Méthode de transmission	Moteur vers réducteur de vitesse	Couplage direct		Transmission de la courroie de transmission		Transmission de la courroie de transmission
		Réducteur de vitesse vers sortie	Couplage direct				
Sortie servomoteur c.a. (W)			400	200	200		100
Vitesse maximale (XYZ:m/s) (R:º/s)			4,9		1,7		876
Durée de cycle standard : avec charge 2 kg*2 (s)			0,53				
Moment d'inertie autorisé axe R*3 (kgm²)			0,12				
Câblage utilisateur (sq x pcs)			0,2 x 20				
Tube utilisateur (Diamètre extérieur)			Ø6 x 3				
Paramètre de limite de mouvement			1. Limite logicielle 2. Arrêt mécanique (axes X, Y, Z)				
Longueur du câble robot (m)			Standard : 3,5 Option : 5, 10				
Poids (kg) (Câble robot non inclus)			30				

*1 Il s'agit de la valeur à une température ambiante environnante constante. (Axes X,Y)
*2 Lors d'un déplacement de 25 mm dans le sens vertical et de 300 mm dans le sens horizontal inversement.
*3 Il existe des limites au réglage du coefficient d'accélération.

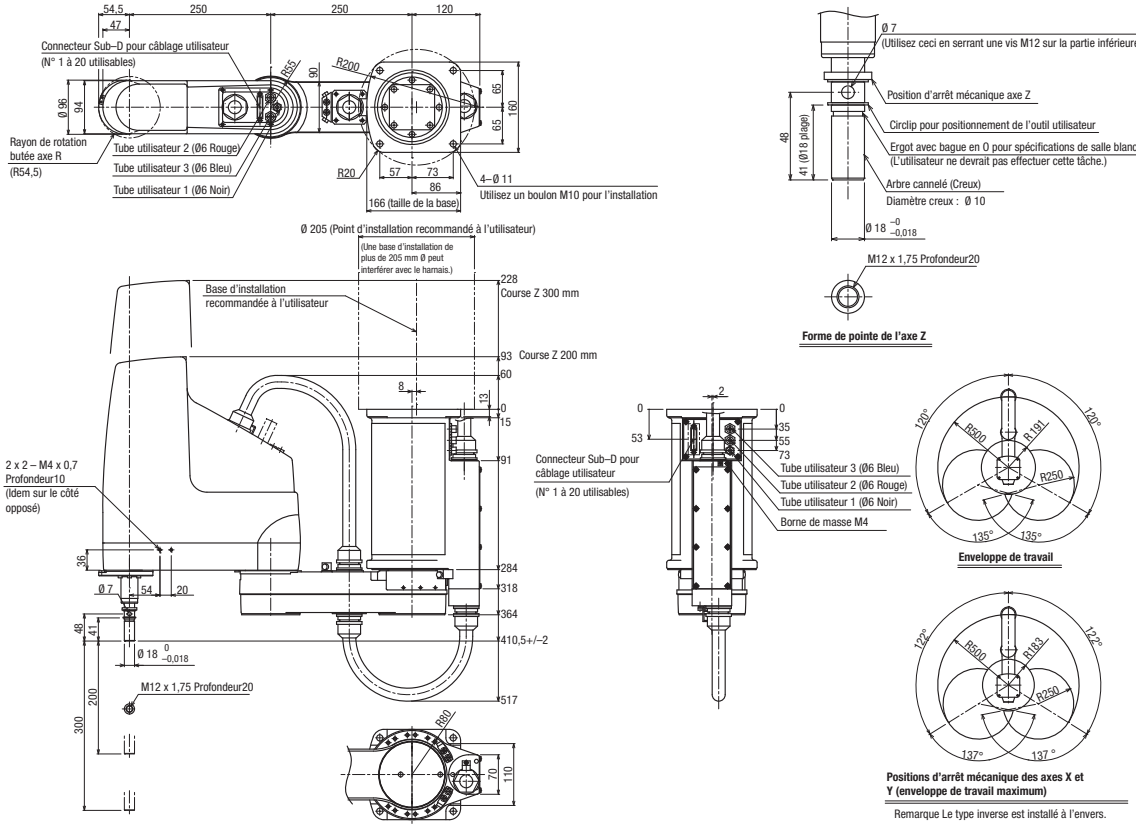
Contrôleur

Contrôleur	Consommation (VA)	Méthode de fonctionnement
YRC	1 500	Programmation / Tracé point d'E/S / Commande à distance / Fonctionnement à l'aide de communications RS-232C

Références de commande

Description	Modèle
Portée SCARA : 500 mm, Course verticale : 200 mm, Charge max. : 10 kg	R6YXS500200YRC
Portée SCARA : 500 mm, Course verticale : 300 mm, Charge max. : 10 kg	R6YXS500300YRC

Dimensions



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

OMRON

R6YXS600 FIXATION AU PLAFOND / TYPE INVERSE

Caractéristiques

			Axe X	Axe Y	Axe Z		Axe R
Portée (mm)			600				
Charge maximale (kg)			10				
Répétabilité*1 (XYZ:mm) (R :º)			+/–0,02		+/–0,01		+/–0,005
Caractéristiques des axes	Longueur du bras (mm)		350	250	200	300	–
	Plage de rotation (°)		+/–120	+/–145	–		+/–360
Mécanisme de décélération	Réducteur de vitesse		Variateur harmonique	Variateur harmonique	Vis à billes		Variateur harmonique
	Méthode de transmission	Moteur vers réducteur de vitesse	Couplage direct		Transmission de la courroie de transmission		Transmission de la courroie de transmission
		Réducteur de vitesse vers sortie	Couplage direct				
Sortie servomoteur c.a. (W)			400	200	200		100
Vitesse maximale (XYZ:m/s) (R:º/s)			5,6		1,7		876
Durée de cycle standard : avec charge 2 kg*2 (s)			0,56				
Moment d'inertie autorisé axe R*3 (kgm^2)			0,12				
Câblage utilisateur (sq x pcs)			0,2 x 20				
Tube utilisateur (Diamètre extérieur)			Ø6 x 3				
Paramètre de limite de mouvement			1. Limite logicielle 2. Arrêt mécanique (axes X, Y, Z)				
Longueur du câble robot (m)			Standard : 3,5 Option : 5, 10				
Poids (kg) (Câble robot non inclus)			32				

*1 Il s'agit de la valeur à une température ambiante environnante constante. (Axes X,Y)
*2 Lors d'un déplacement de 25 mm dans le sens vertical et de 300 mm dans le sens horizontal inversement.
*3 Il existe des limites au réglage du coefficient d'accélération.

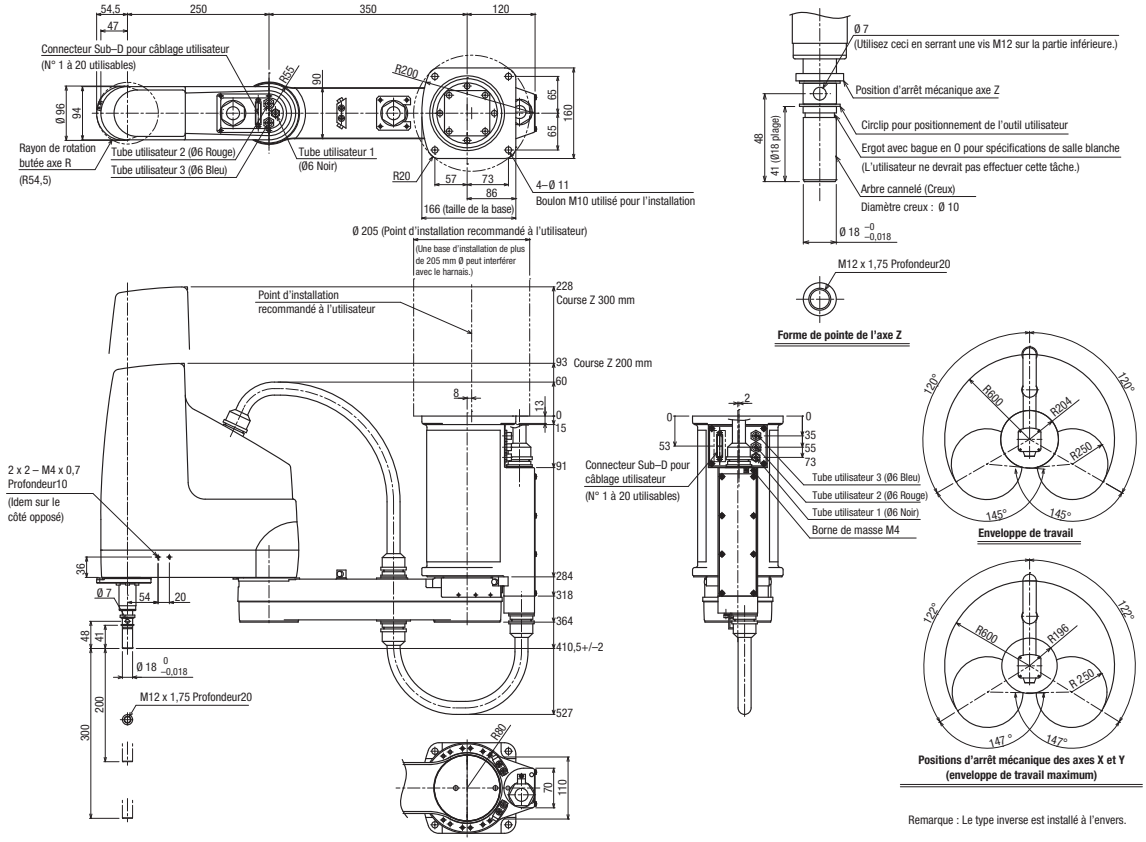
Contrôleur

Contrôleur	Consommation (VA)	Méthode de fonctionnement
YRC	1 500	Programmation / Tracé point d'E/S / Commande à distance / Fonctionnement à l'aide de communications RS-232C

Références de commande

Description	Modèle
Portée SCARA : 600 mm, Course verticale : 200 mm, Charge max. : 10 kg	R6YXS600200YRC
Portée SCARA : 600 mm, Course verticale : 300 mm, Charge max. : 10 kg	R6YXS600300YRC

Dimensions



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

R6YXS700 FIXATION AU PLAFOND / TYPE INVERSE

Caractéristiques

			Axe X	Axe Y	Axe Z	Axe R
Portée (mm)			700			
Charge maximale (kg)			20			
Répétabilité*1 (XYZ:mm) (R :º)			+/–0,02		+/–0,01	+/–0,005
Caractéristiques des axes	Longueur du bras (mm)		350	350	200 / 400	–
	Plage de rotation (°)		+/–120	+/–145	–	+/–360
Mécanisme de décélération	Réducteur de vitesse		Variateur harmonique	Variateur harmonique	Vis à billes	Variateur harmonique
	Méthode de transmission	Moteur vers réducteur de vitesse	Couplage direct		Transmission de la courroie de transmission	Transmission de la courroie de transmission
		Réducteur de vitesse vers sortie	Couplage direct			
Sortie servomoteur c.a. (W)			800	400	400	200
Vitesse maximale (XYZ:m/s) (R:º/s)			6,7		1,7	600
Durée de cycle standard : avec charge 2 kg*2 (s)			0,57			
Moment d'inertie autorisé axe R*3 (kgm²)			0,32			
Câblage utilisateur (sq x pcs)			0,2 x 20			
Tube utilisateur (Diamètre extérieur)			Ø6 x 3			
Paramètre de limite de mouvement			1. Limite logicielle 2. Arrêt mécanique (axes X, Y, Z)			
Longueur du câble robot (m)			Standard : 3,5 Option : 5, 10			
Poids (kg) (Câble robot non inclus)			56			

*1 Il s'agit de la valeur à une température ambiante environnante constante. (Axes X,Y)
*2 Lors d'un déplacement de 25 mm dans le sens vertical et de 300 mm dans le sens horizontal inversement.
*3 Il existe des limites au réglage du coefficient d'accélération.

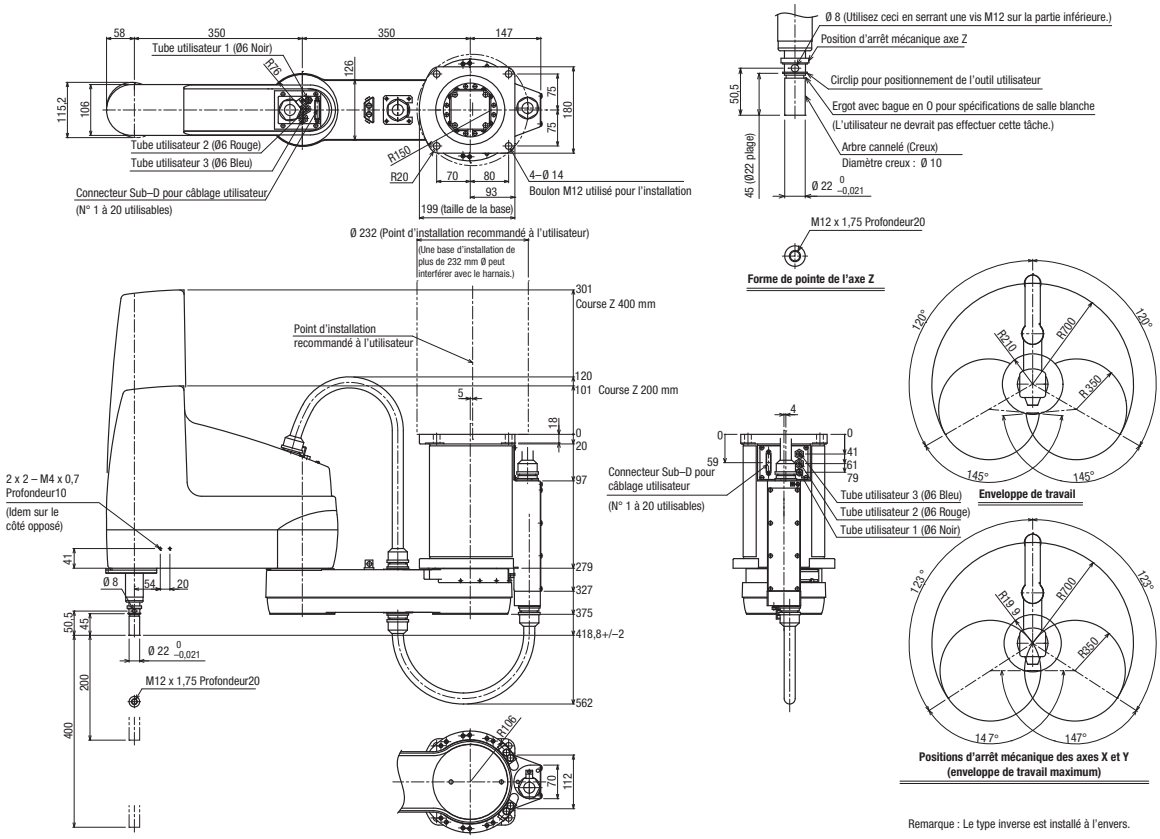
Contrôleur

Contrôleur	Consommation (VA)	Méthode de fonctionnement
YRC	2 000	Programmation / Tracé point d'E/S / Commande à distance / Fonctionnement à l'aide de communications RS-232C

Références de commande

Description	Modèle
Portée SCARA : 700 mm, Course verticale : 200 mm, Charge max. : 20 kg	R6YXS700200YRC
Portée SCARA : 700 mm, Course verticale : 400 mm, Charge max. : 20 kg	R6YXS700400YRC

Dimensions



Remarque : Le type inverse est installé à l'envers.

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

OMRON

R6YXS800 FIXATION AU PLAFOND / TYPE INVERSE

Caractéristiques

			Axe X	Axe Y	Axe Z		Axe R
Portée (mm)			800				
Charge maximale (kg)			20				
Répétabilité *1 (XYZ:mm) (R :º)			+/–0,02		+/–0,01		+/–0,005
Caractéristiques des axes	Longueur du bras (mm)		450	350	200	400	–
	Plage de rotation (°)		+/–120	+/–145	–		+/–360
Mécanisme de décélération	Réducteur de vitesse		Variateur harmonique	Variateur harmonique	Vis à billes		Variateur harmonique
	Méthode de transmission	Moteur vers réducteur de vitesse	Couplage direct		Transmission de la courroie de transmission		Transmission de la courroie de transmission
		Réducteur de vitesse vers sortie	Couplage direct				
Sortie servomoteur c.a. (W)			800	400	400		200
Vitesse maximale (XYZ:m/s) (R:º/s)			7,3		1,7		600
Durée de cycle standard : avec charge 2 kg *2 (s)			0,57				
Moment d'inertie autorisé axe R *3 (kgm²)			0,32				
Câblage utilisateur (sq x pcs)			0,2 x 20				
Tube utilisateur (Diamètre extérieur)			Ø6 x 3				
Paramètre de limite de mouvement			1. Limite logicielle 2. Arrêt mécanique (axes X, Y, Z)				
Longueur du câble robot (m)			Standard : 3,5 Option : 5, 10				
Poids (kg) (Câble robot non inclus)			57				

*1 Il s'agit de la valeur à une température ambiante environnante constante. (Axes X,Y)
*2 Lors d'un déplacement de 25 mm dans le sens vertical et de 300 mm dans le sens horizontal inversement.
*3 Il existe des limites au réglage du coefficient d'accélération.

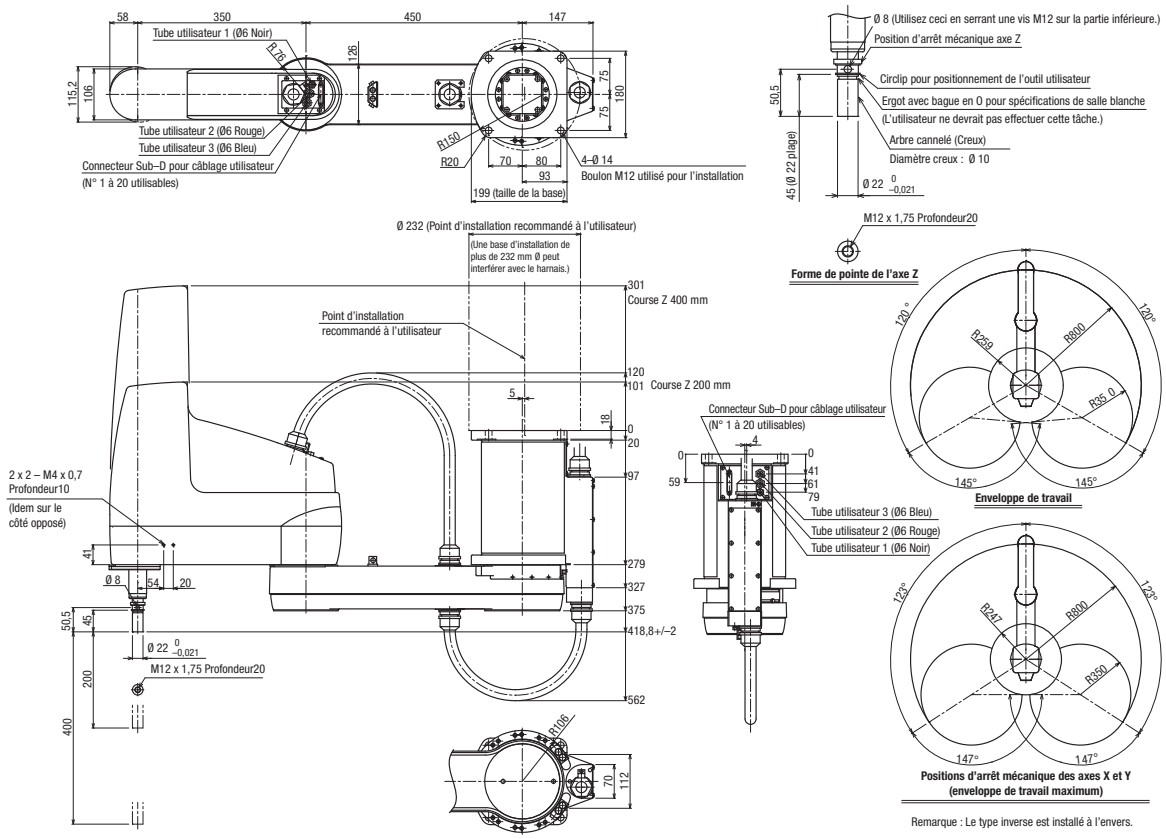
Contrôleur

Contrôleur	Consommation (VA)	Méthode de fonctionnement
YRC	2 000	Programmation / Tracé point d'E/S / Commande à distance / Fonctionnement à l'aide de communications RS-232C

Références de commande

Description	Modèle
Portée SCARA : 800 mm, Course verticale : 200 mm, Charge max. : 20 kg	R6YXS800200YRC
Portée SCARA : 800 mm, Course verticale : 400 mm, Charge max. : 20 kg	R6YXS800400YRC

Dimensions



Remarque : Le type inverse est installé à l'envers.

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

R6YXS1000 FIXATION AU PLAFOND / TYPE INVERSE

Caractéristiques

			Axe X	Axe Y	Axe Z	Axe R
Portée (mm)			1 000			
Charge maximale (kg)			20			
Répétabilité*1 (XYZ:mm) (R :º)			+/–0,02		+/–0,01	+/–0,005
Caractéristiques des axes	Longueur du bras (mm)		550	450	200 / 400	–
	Plage de rotation (°)		+/–120	+/–145	–	+/–360
Mécanisme de décélération	Réducteur de vitesse		Variateur harmonique	Variateur harmonique	Vis à billes	Variateur harmonique
	Méthode de transmission	Moteur vers réducteur de vitesse	Couplage direct		Transmission de la courroie de transmission	Transmission de la courroie de transmission
		Réducteur de vitesse vers sortie	Couplage direct			
Sortie servomoteur c.a. (W)			800	400	400	200
Vitesse maximale (XYZ:m/s) (R:º/s)			8		1,7	600
Durée de cycle standard : avec charge 2 kg*2 (s)			0,6			
Moment d'inertie autorisé axe R*3 (kgm²)			0,32			
Câblage utilisateur (sq x pcs)			0,2 x 20			
Tube utilisateur (Diamètre extérieur)			Ø6 x 3			
Paramètre de limite de mouvement			1. Limite logicielle 2. Arrêt mécanique (axes X, Y, Z)			
Longueur du câble robot (m)			Standard : 3,5 Option : 5, 10			
Poids (kg) (Câble robot non inclus)			58			

*1 Il s'agit de la valeur à une température ambiante environnante constante. (Axes X,Y)
*2 Lors d'un déplacement de 25 mm dans le sens vertical et de 300 mm dans le sens horizontal inversement.
*3 Il existe des limites au réglage du coefficient d'accélération.

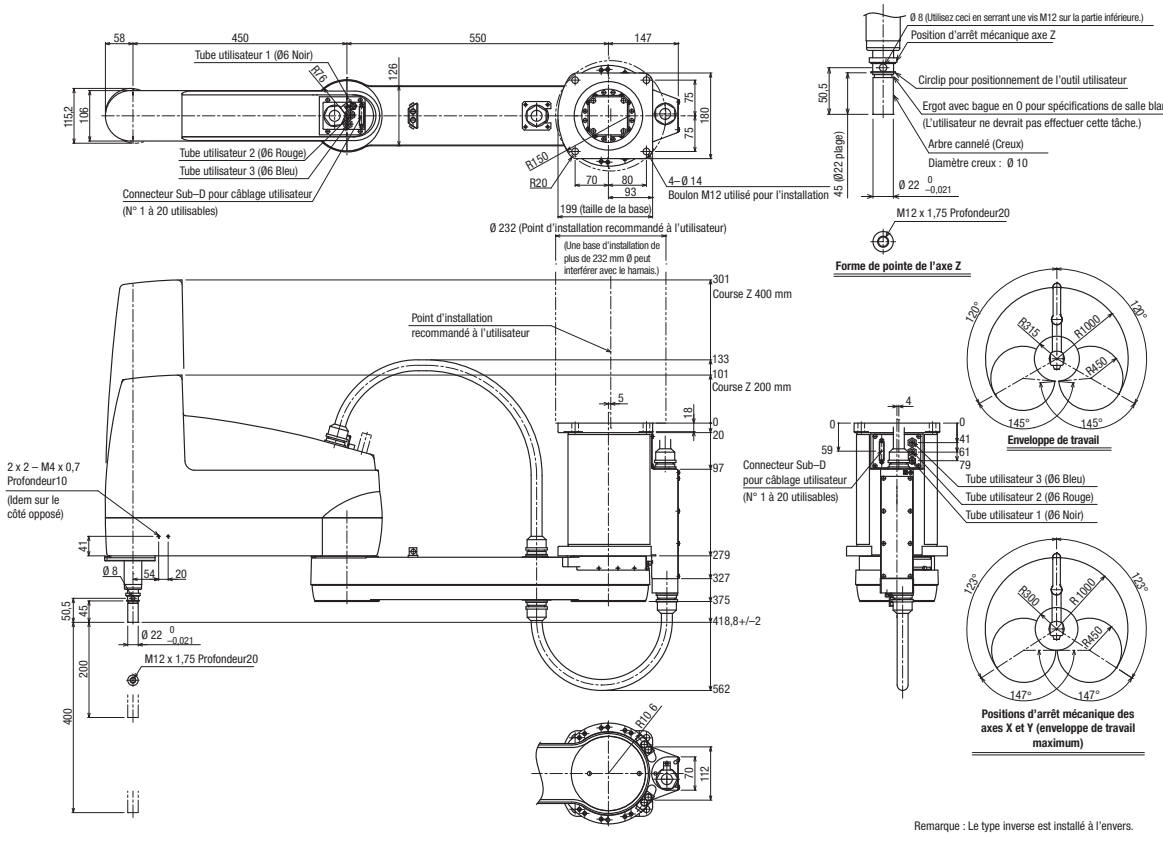
Contrôleur

Contrôleur	Consommation (VA)	Méthode de fonctionnement
YRC	2 000	Programmation / Tracé point d'E/S / Commande à distance / Fonctionnement à l'aide de communications RS-232C

Références de commande

Description	Modèle
Portée SCARA : 1 000 mm, Course verticale : 200 mm, Charge max. : 20 kg	R6YXS1000200YRC
Portée SCARA : 1 000 mm, Course verticale : 400 mm, Charge max. : 20 kg	R6YXS1000400YRC

Dimensions



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

Gamme de robots SCARA

Références de commande

Série XG

	Série	Portée (mm)	Course axe Z (mm)	Charge (kg)	Code élément robot	RGU	Longueur du câble robot (m)	Code élément câble	Câble robot détachable
R6Y	XG	120	50	1	R6YXG12050YRC	Non disponible	2,0	R6YACCX002T1	Non disponible
							3,5	R6YACCX003T1	Non disponible
							5,0	R6YACCX005T1	Non disponible
							10,0	R6YACCX010T1	Non disponible
	XG	150	50	1	R6YXG15050YRC	Non disponible	2,0	R6YACCX002T1	Non disponible
							3,5	R6YACCX003T1	Non disponible
							5,0	R6YACCX005T1	Non disponible
							10,0	R6YACCX010T1	Non disponible
	XG	180	50	1	R6YXG18050YRC	Non disponible	2,0	R6YACCX002T1	Non disponible
							3,5	R6YACCX003T1	Non disponible
							5,0	R6YACCX005T1	Non disponible
							10,0	R6YACCX010T1	Non disponible
	XG	220	100	1	R6YXG220100YRC	Non disponible	3,5	R6YACCX003T2	Non disponible
							5,0	R6YACCX005T2	Non disponible
							10,0	R6YACCX010T2	Non disponible
	XG	500	200	10	R6YXG500200YRC	RGU3	3,5	R6YACCX003XGX	●
							5,0	R6YACCX005XGX	●
							10,0	R6YACCX010XGX	●
			300	10	R6YXG500300YRC	RGU3	3,5	R6YACCX003XGX	●
							5,0	R6YACCX005XGX	●
							10,0	R6YACCX010XGX	●
	XG	600	200	10	R6YXG600200YRC	RGU3	3,5	R6YACCX003XGX	●
							5,0	R6YACCX005XGX	●
							10,0	R6YACCX010XGX	●
			300	10	R6YXG600300YRC	RGU3	3,5	R6YACCX003XGX	●
							5,0	R6YACCX005XGX	●
							10,0	R6YACCX010XGX	●
	XGH	600	200	20	R6YXGH600200YRC	RGU3	3,5	R6YACCX003XGX	●
							5,0	R6YACCX005XGX	●
							10,0	R6YACCX010XGX	●
			400	20	R6YXGH600400YRC	RGU3	3,5	R6YACCX003XGX	●
							5,0	R6YACCX005XGX	●
							10,0	R6YACCX010XGX	●
	XG	700	200	20	R6YXG700200YRC	RGU3	3,5	R6YACCX003XGX	●
							5,0	R6YACCX005XGX	●
							10,0	R6YACCX010XGX	●
			400	20	R6YXG700400YRC	RGU3	3,5	R6YACCX003XGX	●
							5,0	R6YACCX005XGX	●
							10,0	R6YACCX010XGX	●
	XG	800	200	20	R6YXG800200YRC	RGU3	3,5	R6YACCX003XGX	●
							5,0	R6YACCX005XGX	●
							10,0	R6YACCX010XGX	●
			400	20	R6YXG800400YRC	RGU3	3,5	R6YACCX003XGX	●
							5,0	R6YACCX005XGX	●
							10,0	R6YACCX010XGX	●
	XG	900	200	20	R6YXG900200YRC	RGU3	3,5	R6YACCX003XGX	●
							5,0	R6YACCX005XGX	●
							10,0	R6YACCX010XGX	●
			400	20	R6YXG900400YRC	RGU3	3,5	R6YACCX003XGX	●
							5,0	R6YACCX005XGX	●
							10,0	R6YACCX010XGX	●
	XG	1 000	200	20	R6YXG1000200YRC	RGU3	3,5	R6YACCX003XGX	●
							5,0	R6YACCX005XGX	●
							10,0	R6YACCX010XGX	●
			400	20	R6YXG1000400YRC	RGU3	3,5	R6YACCX003XGX	●
							5,0	R6YACCX005XGX	●
							10,0	R6YACCX010XGX	●

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

Série X

	Série	Portée (mm)	Course axe Z (mm)	Charge (kg)	Code élément robot	RGU	Longueur du câble robot (m)	Code élément câble	Câble robot détachable
R6Y	XH	250	150	3	R6YXH250150YRC	Non disponible	3,5	R6YACCX003XGX	●
							5,0	R6YACCX005XGX	●
							10,0	R6YACCX010XGX	●
	XH	350	150	3	R6YXH350150YRC	Non disponible	3,5	R6YACCX003XGX	●
							5,0	R6YACCX005XGX	●
							10,0	R6YACCX010XGX	●
	XH	400	150	3	R6YXH400150YRC	Non disponible	3,5	R6YACCX003XGX	●
							5,0	R6YACCX005XGX	●
							10,0	R6YACCX010XGX	●
	XX	1 200	400	50	R6YXX1200400YRC	RGU2	3,5	R6YACCX003XGX	●
							5,0	R6YACCX005XGX	●
							10,0	R6YACCX010XGX	●

Série XC – Type Salle blanche

	Série	Portée (mm)	Course axe Z (mm)	Charge (kg)	Code élément robot	RGU	Longueur du câble robot (m)	Code élément câble	Câble robot détachable
R6Y	XC	180	100	1	R6YXC180100YRC	Non disponible	3,5	R6YACCX003XSXC	Non disponible
							5,0	R6YACCX005XSXC	Non disponible
							10,0	R6YACCX010XSXC	Non disponible
	XC	220	100	1	R6YXC220100YRC	Non disponible	3,5	R6YACCX003XSXC	Non disponible
							5,0	R6YACCX005XSXC	Non disponible
							10,0	R6YACCX010XSXC	Non disponible
	XCH	250	150	3	R6YXCH250150YRC	Non disponible	3,5	R6YACCX003XSXC	Non disponible
							5,0	R6YACCX005XSXC	Non disponible
							10,0	R6YACCX010XSXC	Non disponible
	XCH	350	150	3	R6YXCH350150YRC	Non disponible	3,5	R6YACCX003XSXC	Non disponible
							5,0	R6YACCX005XSXC	Non disponible
							10,0	R6YACCX010XSXC	Non disponible
	XCH	400	150	3	R6YXCH400150YRC	Non disponible	3,5	R6YACCX003XSXC	Non disponible
							5,0	R6YACCX005XSXC	Non disponible
							10,0	R6YACCX010XSXC	Non disponible
	XC	500	200	10	R6YXC500200YRC	RGU2	3,5	R6YACCX003XSXC	Non disponible
							5,0	R6YACCX005XSXC	Non disponible
							10,0	R6YACCX010XSXC	Non disponible
			300	10	R6YXC500300YRC	RGU2	3,5	R6YACCX003XSXC	Non disponible
							5,0	R6YACCX005XSXC	Non disponible
							10,0	R6YACCX010XSXC	Non disponible
	XC	600	200	10	R6YXC600200YRC	RGU2	3,5	R6YACCX003XSXC	Non disponible
							5,0	R6YACCX005XSXC	Non disponible
							10,0	R6YACCX010XSXC	Non disponible
			300	10	R6YXC600300YRC	RGU2	3,5	R6YACCX003XSXC	Non disponible
							5,0	R6YACCX005XSXC	Non disponible
							10,0	R6YACCX010XSXC	Non disponible
	XC	700	200	20	R6YXC700200YRC	RGU2	3,5	R6YACCX003XSXC	Non disponible
							5,0	R6YACCX005XSXC	Non disponible
							10,0	R6YACCX010XSXC	Non disponible
			400	20	R6YXC700400YRC	RGU2	3,5	R6YACCX003XSXC	Non disponible
							5,0	R6YACCX005XSXC	Non disponible
							10,0	R6YACCX010XSXC	Non disponible
	XC	800	200	20	R6YXC800200YRC	RGU2	3,5	R6YACCX003XSXC	Non disponible
							5,0	R6YACCX005XSXC	Non disponible
							10,0	R6YACCX010XSXC	Non disponible
			400	20	R6YXC800400YRC	RGU2	3,5	R6YACCX003XSXC	Non disponible
							5,0	R6YACCX005XSXC	Non disponible
							10,0	R6YACCX010XSXC	Non disponible
	XC	1 000	200	20	R6YXC1000200YRC	RGU2	3,5	R6YACCX003XSXC	Non disponible
							5,0	R6YACCX005XSXC	Non disponible
							10,0	R6YACCX010XSXC	Non disponible
			400	20	R6YXC1000400YRC	RGU2	3,5	R6YACCX003XSXC	Non disponible
							5,0	R6YACCX005XSXC	Non disponible
							10,0	R6YACCX010XSXC	Non disponible

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

Série XP – type étanche aux poussières et étanche à l'humidité

	Série	Portée (mm)	Course axe Z (mm)	Charge (kg)	Code élément robot	RGU	Longueur du câble robot (m)	Code élément câble	Câble robot détachable
R6Y	XP	250	150	3	R6YXP250150YRC	Non disponible	3,5	R6YACCX003XP	Non disponible
							5,0	R6YACCX005XP	Non disponible
							10,0	R6YACCX010XP	Non disponible
	XP	350	150	3	R6YXP350150YRC	Non disponible	3,5	R6YACCX003XP	Non disponible
							5,0	R6YACCX005XP	Non disponible
							10,0	R6YACCX010XP	Non disponible
	XP	400	150	3	R6YXP400150YRC	Non disponible	3,5	R6YACCX003XP	Non disponible
							5,0	R6YACCX005XP	Non disponible
							10,0	R6YACCX010XP	Non disponible
	XP	500	200	10	R6YXP500200YRC	RGU2	3,5	R6YACCX003XP	Non disponible
							5,0	R6YACCX005XP	Non disponible
							10,0	R6YACCX010XP	Non disponible
			300	10	R6YXP500300YRC	RGU2	3,5	R6YACCX003XP	Non disponible
							5,0	R6YACCX005XP	Non disponible
							10,0	R6YACCX010XP	Non disponible
	XP	600	200	10	R6YXP600200YRC	RGU2	3,5	R6YACCX003XP	Non disponible
							5,0	R6YACCX005XP	Non disponible
							10,0	R6YACCX010XP	Non disponible
			300	10	R6YXP600300YRC	RGU2	3,5	R6YACCX003XP	Non disponible
							5,0	R6YACCX005XP	Non disponible
							10,0	R6YACCX010XP	Non disponible
	XP	700	200	20	R6YXP700200YRC	RGU2	3,5	R6YACCX003XP	Non disponible
							5,0	R6YACCX005XP	Non disponible
							10,0	R6YACCX010XP	Non disponible
			400	20	R6YXP700400YRC	RGU2	3,5	R6YACCX003XP	Non disponible
							5,0	R6YACCX005XP	Non disponible
							10,0	R6YACCX010XP	Non disponible
	XP	800	200	20	R6YXP800200YRC	RGU2	3,5	R6YACCX003XP	Non disponible
							5,0	R6YACCX005XP	Non disponible
							10,0	R6YACCX010XP	Non disponible
			400	20	R6YXP800400YRC	RGU2	3,5	R6YACCX003XP	Non disponible
							5,0	R6YACCX005XP	Non disponible
							10,0	R6YACCX010XP	Non disponible
	XP	1 000	200	20	R6YXP1000200YRC	RGU2	3,5	R6YACCX003XP	Non disponible
							5,0	R6YACCX005XP	Non disponible
							10,0	R6YACCX010XP	Non disponible
			400	20	R6YXP1000400YRC	RGU2	3,5	R6YACCX003XP	Non disponible
							5,0	R6YACCX005XP	Non disponible
							10,0	R6YACCX010XP	Non disponible

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

Série XS – Montage au plafond / montage au mur / type inverse

	Série	Portée (mm)	Course axe Z (mm)	Charge (kg)	Code élément robot	RGU	Longueur du câble robot (m)	Code élément câble	Câble robot détachable
R6Y	XSH	300	150	3	R6YXSH300150YRC	Non disponible	3,5	R6YACCX003XSXC	Non disponible
							5,0	R6YACCX005XSXC	Non disponible
							10,0	R6YACCX010XSXC	Non disponible
		400	150	3	R6YXSH400150YRC	Non disponible	3,5	R6YACCX003XSXC	Non disponible
							5,0	R6YACCX005XSXC	Non disponible
							10,0	R6YACCX010XSXC	Non disponible
	XS	500	200	10	R6YXS500200YRC	RGU2	3,5	R6YACCX003XSXC	Non disponible
							5,0	R6YACCX005XSXC	Non disponible
							10,0	R6YACCX010XSXC	Non disponible
			300	10	R6YXS500300YRC	RGU2	3,5	R6YACCX003XSXC	Non disponible
							5,0	R6YACCX005XSXC	Non disponible
							10,0	R6YACCX010XSXC	Non disponible
		600	200	10	R6YXS600200YRC	RGU2	3,5	R6YACCX003XSXC	Non disponible
							5,0	R6YACCX005XSXC	Non disponible
							10,0	R6YACCX010XSXC	Non disponible
			300	10	R6YXS600300YRC	RGU2	3,5	R6YACCX003XSXC	Non disponible
							5,0	R6YACCX005XSXC	Non disponible
							10,0	R6YACCX010XSXC	Non disponible
		700	200	20	R6YXS700200YRC	RGU2	3,5	R6YACCX003XSXC	Non disponible
							5,0	R6YACCX005XSXC	Non disponible
							10,0	R6YACCX010XSXC	Non disponible
			400	20	R6YXS700400YRC	RGU2	3,5	R6YACCX003XSXC	Non disponible
							5,0	R6YACCX005XSXC	Non disponible
							10,0	R6YACCX010XSXC	Non disponible
		800	200	20	R6YXS800200YRC	RGU2	3,5	R6YACCX003XSXC	Non disponible
							5,0	R6YACCX005XSXC	Non disponible
							10,0	R6YACCX010XSXC	Non disponible
			400	20	R6YXS800400YRC	RGU2	3,5	R6YACCX003XSXC	Non disponible
							5,0	R6YACCX005XSXC	Non disponible
							10,0	R6YACCX010XSXC	Non disponible
		1 000	200	20	R6YXS1000200YRC	RGU2	3,5	R6YACCX003XSXC	Non disponible
							5,0	R6YACCX005XSXC	Non disponible
							10,0	R6YACCX010XSXC	Non disponible
			400	20	R6YXS1000400YRC	RGU2	3,5	R6YACCX003XSXC	Non disponible
							5,0	R6YACCX005XSXC	Non disponible
							10,0	R6YACCX010XSXC	Non disponible

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

TOUTES LES DIMENSIONS INDIQUEES SONT EN MILLIMETRES.

Pour convertir des millimètres en pouces, multipliez par 0,03937. Pour convertir les grammes en onces, multipliez par 0,03527.

Cat. No. I137-FR-01

Les produits étant sans cesse améliorés, ces caractéristiques peuvent être modifiées sans préavis.

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

Informations techniques

Formules mécatroniques

Mouvement linéaire

Symbole	Description	Unités
s	Espace	m
v	Vitesse	m/s
a	Accélération	m/s²
F	Force	N
P	Puissance	W
W	Energie	J
t	Temps	s
μ	Coefficient de frottement	–
g	Accélération gravitationnelle	m/s²
m	Masse	kg

Vitesse (m/s)

$$v = \frac{\partial s}{\partial t}$$

Accélération (m/s²)

$$a = \frac{\partial v}{\partial t}$$

Force accélératrice (N)

$$F_a = m \cdot a$$

Force de frottement (N)

$$F_\mu = \mu \cdot m \cdot g \cdot \cos\beta$$

Force de gravité (N)

$$F_g = m \cdot g \cdot \sin\beta$$

Moyenne quadratique de force (N)

$$F_{rms} = \sqrt{\frac{\sum_i t_i \cdot F_i^2}{\sum_i t_i}}$$

Puissance (W)

$$P = F \cdot v$$

Energie cinétique

$$W = \frac{1}{2} \cdot m \cdot v^2$$

Mouvement rotatif

Symbole	Description	Unités
Φ	Angle	rad
ω	Vitesse angulaire	rad/s
α	Accélération angulaire	rad/s²
T	Couple de rotation	Nm
P	Puissance	W
W	Energie	J
t	Temps	s
i	Réduction par engrenage	–
r	Rayon	m
J	Inertie	Kgm²

Vitesse (rad/s)

$$\omega = \frac{\partial \phi}{\partial t}$$

Accélération (rad/s²)

$$\alpha = \frac{\partial \omega}{\partial t}$$

Couple accélérateur (Nm)

$$T_\alpha = J \cdot \alpha$$

Moyenne quadratique de couple (Nm)

$$T_{rms} = \sqrt{\frac{\sum_i t_i \cdot T_i^2}{\sum_i t_i}}$$

Puissance (W)

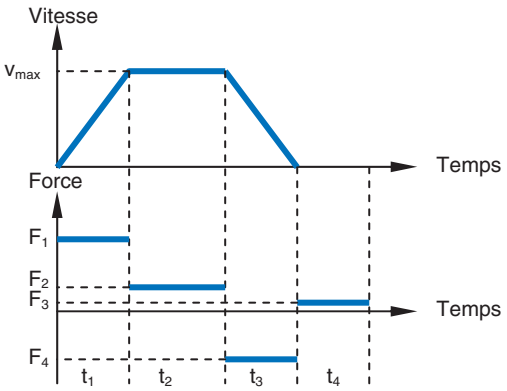
$$P = T \cdot \omega$$

Energie cinétique

$$W = \frac{1}{2} \cdot J \cdot \omega^2$$

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

Exemple dans le cas d'un profil trapézoïdal (linéaire) :



1. Accélération

$$a = \frac{v_{max}}{t_1}$$

$$s_1 = \frac{1}{2} \cdot v_{max} \cdot t_1$$

$$F_a = m \cdot a$$

$$F_{1_Total} = F_a + F_\mu + F_{ext}$$

2. Vitesse constante

$$a = 0$$

$$s_2 = v_{max} \cdot t_2$$

$$F_{2_Total} = F_\mu + F_{ext}$$

3. Décélération

$$d = \frac{v_{max}}{t_3}$$

$$s_3 = \frac{1}{2} \cdot v_{max} \cdot t_3$$

$$F_d = m \cdot d$$

$$F_{3_Total} = F_\mu + F_{ext} - F_d$$

4. Pause

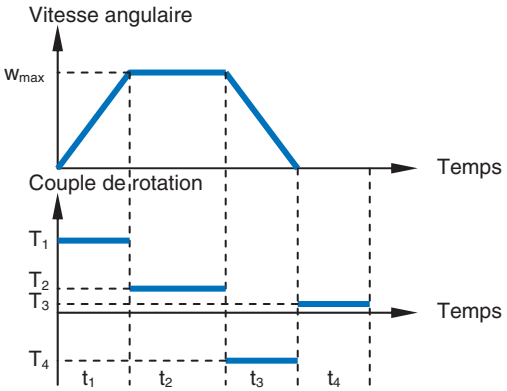
$$s_4 = 0$$

$$F_{4_Total} = F_{ext}$$

Moyenne quadratique de force :

$$F_{rms} = \sqrt{\frac{t_1 \cdot F_1^2 + t_2 \cdot F_2^2 + t_3 \cdot F_3^2 + t_4 \cdot F_4^2}{t_1 + t_2 + t_3 + t_4}}$$

Exemple dans le cas d'un profil trapézoïdal (rotatif) :



1. Accélération angulaire

$$\alpha = \frac{\omega_{max}}{t_1}$$

$$\phi_1 = \frac{1}{2} \cdot \omega_{max} \cdot t_1$$

$$T_\alpha = J \cdot \alpha$$

$$T_{1_Total} = T_\alpha + T_\mu + T_{ext}$$

2. Vitesse constante

$$\alpha = 0$$

$$\phi_2 = \omega_{max} \cdot t_2$$

$$T_{2_Total} = T_\mu + T3_{ext}$$

3. Décélération

$$\gamma = \frac{\omega_{max}}{t_3}$$

$$\phi_3 = \frac{1}{2} \cdot \omega_{max} \cdot t_3$$

$$T_\gamma = J \cdot \gamma$$

$$T_{3_Total} = T_\mu + T_{ext} - T_d$$

4. Pause

$$\phi_4 = 0$$

$$T_{4_Total} = T_{ext}$$

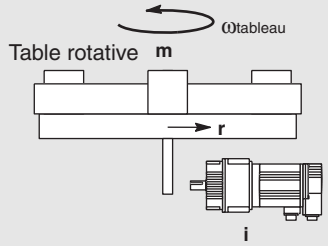
Moyenne quadratique de couple :

$$T_{rms} = \sqrt{\frac{t_1 \cdot T_1^2 + t_2 \cdot T_2^2 + t_3 \cdot T_3^2 + t_4 \cdot FT_4^2}{t_1 + t_2 + t_3 + t_4}}$$

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

Dans le cas des moteurs linéaires, il vous suffit d'appliquer les formules appropriées en tenant compte du poids de la charge plus le poids du moteur. Dans le cas des moteurs rotatifs, vous devez appliquer des transformations cinématiques pour avoir les magnitudes **côté moteur**.

Cas d'une table rotative :

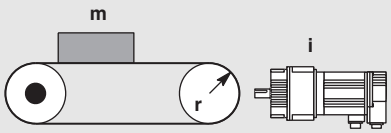


$$J_{total} = J_{motor} + \frac{\frac{1}{2} \cdot m \cdot r^2}{i^2}$$

$$\omega_{motor} = \omega_{table} \cdot i$$

$$T_{motor_side} = J_{total} \cdot \alpha_{motor_side}$$

Cas d'une commande à courroie avec deux poulies :



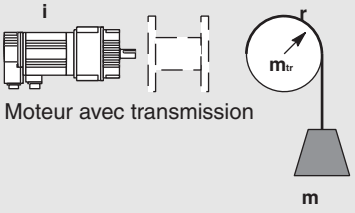
$$J_{total} = J_{motor} + \frac{2 \cdot J_{pulley} + J_{load}}{i^2}$$

$$J_{total} = J_{motor} + \frac{2 \cdot \frac{1}{2} \cdot m_{pulley} \cdot r^2 + m_{load} \cdot r^2}{i^2}$$

$$\alpha_{motor_side} = a \cdot \frac{2\pi}{r} \cdot i$$

$$T_{motor_side} = J_{total} \cdot \alpha_{motor_side} + \frac{m \cdot \mu \cdot g \cdot r}{i}$$

Cas d'une charge suspendue :



$$J_{total} = J_{motor} + \frac{2 \cdot J_{reel} + J_{load}}{i^2}$$

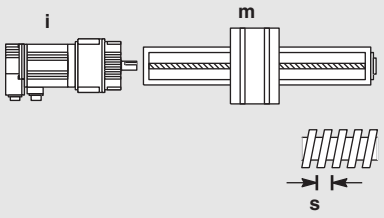
$$J_{total} = J_{motor} + \frac{\frac{1}{2} \cdot m_{reel} \cdot r^2 + m_{load} \cdot r^2}{i^2}$$

$$\alpha_{motor_side} = a \cdot \frac{2\pi}{r} \cdot i$$

$$T_{motor_side} = J_{total} \cdot \alpha_{motor_side} \pm \frac{m \cdot g \cdot r}{i}$$

Remarque : le signe (±) dépend de la direction du mouvement

Cas d'une vis sans fin :



$$J_{total} = J_{motor} + \frac{\left(\frac{s}{2\pi}\right)^2 \cdot m + \frac{1}{2} \cdot m_{screw} \cdot r_{screw}^2}{i^2}$$

$$\alpha_{motor_side} = a \cdot \frac{2\pi}{s} \cdot i$$

$$T_{motor_side} = J_{total} \cdot \alpha_{motor_side} + \frac{m \cdot \mu \cdot g \cdot \frac{s}{2\pi}}{i}$$

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

Sélection du moteur

Moteur linéaire

Le moteur linéaire sélectionné doit répondre aux conditions suivantes.

$$v_{max_motor} > v_{max_application}$$

$$F_{max_motor} > \frac{F_{peak_application}}{\eta}$$

$$F_{rated_motor} > \frac{F_{rms}}{\eta}$$

Où : η = Rendement mécanique

Remarque 1: Pour calculer $F_{application_crête}$ et F_{rms}, vous devez tenir compte de la masse du moteur. L'obtention du moteur correct peut nécessiter quelques itérations.

2: Lorsque la vitesse est rapide, le moteur réduit sa force nominale et maximale. Il faut en tenir compte pour les applications à vitesse rapide.

3: Dans le cas des moteurs linéaires, outre le calcul ci-dessus, il est important de calculer la température de surface du moteur.

Moteur rotatif

Le moteur rotatif sélectionné doit répondre aux conditions suivantes :

$$\omega_{max_motor} > \omega_{max_application}$$

$$T_{max_motor} > \frac{T_{peak_application}}{\eta}$$

$$T_{rated_motor} > \frac{T_{rms}}{\eta}$$

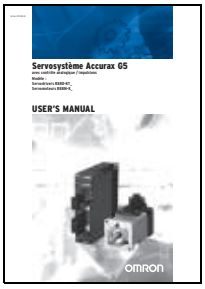
Où : η = Rendement mécanique

Remarque 1: Pour calculer $T_{application_crête}$ et T_{rms}, vous devez tenir compte de l'inertie du moteur. L'obtention du moteur correct peut nécessiter quelques itérations.

2: Au-dessus de la vitesse nominale, le moteur réduit son couple nominal et maximum. Il faut en tenir compte pour les applications à vitesse rapide.
Pour plus d'informations, reportez-vous aux courbes vitesse-couple du moteur.

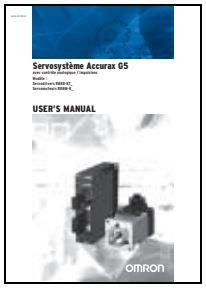
AUDIN - 8, avenue de la malle - 51370 Saint Brice Courcelles - Tel : 03.26.04.20.21 - Fax : 03.26.04.28.20 - Web : http: www.audin.fr - Email : info@audin.fr

Documentations techniques



	Produit	Type	Cat. N°
Contrôleurs d'axes	Cartes de contrôle de position CJ1W-NF	Fiche technique	I04E-FR
	Cartes de contrôle de position CJ1W-NF	Manuel d'utilisation	W397-FR1
	Cartes de contrôle de position CJ1W-NF_4	Fiche technique	I77E-FR
	Cartes de contrôle de position CJ1W-NF_4	Manuel d'utilisation	W477-E1
	Carte de contrôle de position CJ1W-NF_8 EtherCAT	Fiche technique	I78E-FR
	Carte de contrôle de position CJ1W-NF_8 EtherCAT	Manuel d'utilisation	W487-E1
	Carte de contrôle de position CJ1W-NC2/4/F71 ML2	Fiche technique	I09E-FR
	Carte de contrôle de position CJ1W-NC2/4/F71 ML2	Manuel d'utilisation	W426-FR1
	Contrôleur d'axe autonome Trajexia	Fiche technique	I53E-FR
	Contrôleur d'axe autonome Trajexia	Brochure	Trajexia_FR_INT
	Contrôleur d'axe autonome Trajexia TJ1-MC16/04	Guide de démarrage rapide	I50E-FR
	Contrôleur d'axe autonome Trajexia TJ1-MC16/04	Manuel de programmation	I51E-FR
	Contrôleur d'axe autonome Trajexia TJ1-MC16/04	Manuel du matériel	I52E-FR
	Contrôleur d'axe autonome Trajexia TJ2-MC64	Manuel de programmation	I58E-FR
	Contrôleur d'axe autonome Trajexia TJ2-MC64	Manuel du matériel	I57E-FR
	Trajexia Studio	Manuel d'utilisation	I56E-FR
	Carte de contrôle d'axe Trajexia-API CJ1W-MC_72	Fiche technique	I54E-FR
	Carte de contrôle d'axe Trajexia-API CJ1W-MCH72	Manuel d'utilisation	I55E-FR
	Carte de contrôle d'axe Trajexia-API CJ1W-MCH72	Brochure	BRO_Trajexia_FR_INT
Servomoteurs	Programmation Accurax G5 analogique / impulsions	Manuel d'utilisation	I575-E2
	Accurax G5 analogique / impulsions pour moteur rotatif	Manuel d'utilisation	I571-E2
	Variateur linéaire Accurax G5 analogique / impulsions	Manuel d'utilisation	I163E-FR
	Variateur linéaire Accurax G5 EtherCAT	Manuel d'utilisation	I164E-FR
	Moteur rotatif Accurax G5 EtherCAT	Manuel d'utilisation	I576-E1
	Variateur linéaire Accurax G5 analogique / impulsions et EtherCAT	Fiche technique	I165E-FR
	Servosystème Accurax G5 ML2	Manuel d'utilisation	I572-E2
	Moteur rotatif Accurax G5	Fiche technique	I100E-FR
	Servodriver Accurax G5 pour moteur rotatif	Fiche technique	I101E-FR
	Servosystème Accurax G5 pour moteur rotatif	Brochure	CD_EN-__+Accurax-G5+Brochure
	Moteur linéaire Accurax	Fiche technique	I160E-FR
	Axe de moteur linéaire Accurax	Fiche technique	I161E-FR
	Servosystème analogique / impulsions Série G	Manuel d'utilisation	I562-E1
	Servosystème ML2 Série G	Manuel d'utilisation	I566-E1
	Servodriver série G	Fiche technique	I108E-FR
	Servomoteur série G	Fiche technique	I107E-FR
	Servosystème série G	Brochure	KPP_G-Series_EN_INT
	Servodriver SmartStep 2	Fiche technique	I106E-FR
	Servosystème SmartStep 2	Manuel d'utilisation	I561-E1
	Servosystème SmartStep 2	Brochure	KPP_SmartStep2_EN_INT
Variateurs de fréquence	Variateur JX	Guide de démarrage rapide	I128E-FR
	Variateur JX	Brochure	KPP_JX_EN_INT
	Variateur JX	Fiche technique	I110E-FR
	Variateur JX	Manuel d'utilisation	I558-E2
	Variateur LX	Fiche technique	I119E-FR
	Variateur LX	Guide de démarrage rapide	I131E-FR
	MX2 CompoNet	Manuel d'utilisation	I114E-FR
	MX2 DeviceNet	Manuel d'utilisation	I112E-FR
	Variateur MX2	Guide de démarrage rapide	I129E-FR
	Variateur MX2	Brochure	KPP_MX2_EN_INT
	Variateur MX2	Fiche technique	I113E-FR
	Variateur MX2	Manuel d'utilisation	I570-E2
	MX2 PROFIBUS	Manuel d'utilisation	I111E-FR
	Variateur RX	Guide de démarrage rapide	I130E-FR
	Variateur RX	Brochure	KPP_RX_EN_INT
	Variateur RX	Fiche technique	I116E-FR
	Variateur RX	Manuel d'utilisation	I560-E2
	Variateur SX	Fiche technique	I124E-FR
	Variateur SX	Brochure	CD_EN-__+SX+Brochure
	Variateur SX	Fiche technique	I125E-FR
	Variateur SX-F	Manuel d'utilisation	I126E-FR
	Variateur SX-V	Manuel d'utilisation	I127E-FR

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



	Produit	Type	Cat. N°
Robots industriels	Robots SCARA	Brochure	CD_EN-_+Robots+Brochure
	Série X, Robots SCARA	Fiche technique	I135E-FR
	Série X, Robots SCARA	Manuel d'utilisation	I145E-FR
	Série XC, Robots SCARA	Fiche technique	I133E-FR
	Série XC, Robots SCARA	Manuel d'utilisation	I144E-FR
	Série XG, Robots SCARA	Fiche technique	I136E-FR
	Série XG, Robots SCARA	Manuel d'utilisation	I141E-FR
	Série XP, Robots SCARA	Fiche technique	I134E-FR
	Série XP, Robots SCARA	Manuel d'utilisation	I143E-FR
	Série XS, Robots SCARA	Fiche technique	I132E-FR
	Série XS, Robots SCARA	Manuel d'utilisation	I142E-FR
	XS, XC, XP, X, XG, Robots SCARA (fiche technique combinée)	Fiche technique	I137-FR
	Série YRC, Robots SCARA, conformité CE (Certificat, Installation, Câblage, Sécurité)	Manuel de support	I154E-FR
	Série YRC, Robots SCARA, Carte esclave DeviceNet	Manuel de référence	I152E-FR
	Série YRC, Robots SCARA, Carte esclave DeviceNet	Manuel d'utilisation	I153E-FR
	Série YRC, Robots SCARA, Ethernet (Protocole ,TCP/IP Telnet, Communication, Distant, Envoyer / Recevoir des données)	Manuel d'utilisation	I151E-FR
	Série YRC, Robots SCARA, Vision intégrée, iVY (Poursuite du convoyeur, Codeur, Synchronisation, Caméra)	Manuel d'utilisation	I147E-FR
	Série YRC, Robots SCARA, PROFIBUS, (Carte esclave)	Manuel de référence	I149E-FR
	Série YRC, Robots SCARA, PROFIBUS, (Carte esclave)	Manuel d'utilisation	I150E-FR
	Série YRC, Robots SCARA, SCARA Studio, Logiciel de programmation (Paramétrage, Configuration)	Manuel d'utilisation	I148E-FR
	Série YRC, Robots SCARA, Série Tiny (R6YXG120, R6YXG150, R6YXG180, R6YXG220)	Manuel d'utilisation	I146E-FR
	YRC, Robots SCARA (Programmation robot, JIS, Basiques, Commandes, Contrôleur)	Manuel de programmation	I139E-FR
	YRC, Robots SCARA (Utilisation du robot, Installation, Contrôleur, Câblage, Organe terminal effecteur, Caractéristiques)	Manuel d'utilisation	I140E-FR
Automatisation évolutive des machines		Brochure	CD_EN-_+SMA+Brochure
Solutions EtherCAT		Brochure	CD_EN-_+EtherCAT+Brochure

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

Index

A

Axe de moteur linéaire Accurax 173

C

CJ1W-MCH72 39
CJ1W-NC□□3 47
CJ1W-NC□□4 51
CJ1W-NC□8□ - NC EtherCAT 35
CJ1W-NC271 43
CJ1W-NC471 43
CJ1W-NCF71 43

G

Gamme de robots SCARA 277

J

JX 239

L

LETLA-□-F□ 157
LX 209

M

Moteur linéaire Accurax 157
MX2 225

N

NF MECHATROLINK-II 43

R

R6YXC1000 310
R6YXC180 301
R6YXC220 302
R6YXC500 306
R6YXC600 307
R6YXC700 308
R6YXC800 309
R6YXCH250 303
R6YXCH350 304
R6YXCH400 305
R6YXG1000 296
R6YXG120 286
R6YXG150 287
R6YXG180 288
R6YXG220 289
R6YXG500 290
R6YXG600 291
R6YXG700 293
R6YXG800 294
R6YXG900 295
R6YXGH600 292
R6YXH250 297
R6YXH350 298
R6YXH400 299
R6YXP1000 318
R6YXP250 311
R6YXP350 312
R6YXP400 313
R6YXP500 314
R6YXP600 315
R6YXP700 316
R6YXP800 317
R6YXS1000 325
R6YXS500 321
R6YXS600 322
R6YXS700 323
R6YXS800 324
R6YXSH300 319
R6YXSH400 320
R6YXX1200 300
R7D-BP□ 117
R88D-GN□ 103
R88D-GP08H 117
R88D-GT□ 103
R88D-KN□□□-ECT 59
R88D-KN□□□-ECT-L 83
R88D-KN□□□-ML2 59
R88D-KT□ 59
R88D-KT□□□-L 83
R88L-EA-AF-□ 173
R88L-EC-FW/GW-□ 157
R88M-G□ 147
R88M-K□ 129
RX 191

S

Servodriver Accurax G5 59
Servodriver série G 103
Servodriver SmartStep 2 117
Servomoteurs Accurax G5 129
Servomoteurs série G 147
SX (400 V) 249
SX (690 V) 261

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

T

Trajexia autonome 25
Trajexia-API CJ1W-MCH72 39

V

Variateur linéaire Accurax G5 83

Y

YRC 278

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

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

OMRON EUROPE B.V. Wegalaan 67-69, NL-2132 JD, Hoofddorp, Pays-Bas. Tél. : +31 (0) 23 568 13 00 Fax : +31 (0) 23 568 13 88 www.industrial.omron.eu

Afrique du Sud
Tél. : +27 (0)11 608 3041
www.industrial.omron.co.za

Allemagne
Tél. : +49 (0) 2173 680 00
www.industrial.omron.de

Autriche
Tél. : +43 (0) 2236 377 800
www.industrial.omron.at

Belgique
Tél. : +32 (0) 2 466 24 80
www.industrial.omron.be

Danemark
Tél. : +45 43 44 00 11
www.industrial.omron.dk

Espagne
Tél. : +34 913 777 900
www.industrial.omron.es

Finlande
Tél. : +358 (0) 207 464 200
www.industrial.omron.fi

France
Tél. : +33 (0) 1 56 63 70 00
www.industrial.omron.fr

Hongrie
Tél. : +36 1 399 30 50
www.industrial.omron.hu

Italie
Tél. : +39 02 326 81
www.industrial.omron.it

Norvège
Tél. : +47 (0) 22 65 75 00
www.industrial.omron.no

Pays-Bas
Tél. : +31 (0) 23 568 11 00
www.industrial.omron.nl

Pologne
Tél. : +48 (0) 22 645 78 60
www.industrial.omron.pl

Portugal
Tél. : +351 21 942 94 00
www.industrial.omron.pt

République tchèque
Tél. : +420 234 602 602
www.industrial.omron.cz

Royaume-Uni
Tél. : +44 (0) 870 752 08 61
www.industrial.omron.co.uk

Russie
Tél. : +7 495 648 94 50
www.industrial.omron.ru

Suède
Tél. : +46 (0) 8 632 35 00
www.industrial.omron.se

Suisse
Tél. : +41 (0) 41 748 13 13
www.industrial.omron.ch

Turquie
Tél. : +90 212 467 30 00
www.industrial.omron.com.tr

Pour contacter un représentant Omron
www.industrial.omron.eu

Distributeur agréé :

AUTOMATISATION INDUSTRIELLE AVANCÉE

Systèmes d'automatisation
• Automates programmables industriels (API) • Interfaces homme-machine (IHM)
• E/S déportées • PC industriels • Logiciel

Contrôle d'axes et variation de fréquence
• Contrôleurs d'axe • Servomoteurs • Variateurs de fréquence • Robots

Composants de contrôle et de commutation
• Régulateurs de température • Alimentations • Minuteries • Compteurs
• Blocs relais programmables • Indicateurs de tableau numériques • Relais électromécaniques
• Relais de contrôle • Relais statiques • Interrupteurs de position • Boutons poussoirs
• Contacteurs

Détection et sécurité
• Capteurs photoélectriques • Capteurs inductifs • Capteurs capacitifs et de pression
• Connecteurs de câble • Capteurs de déplacement et de mesure des largeurs
• Systèmes de vision • Réseaux de sécurité • Capteurs de sécurité • Unités de relais/de sécurité
• Interrupteurs pour portes de sécurité

316 853 332 R.C.S. BOBIGNY

Bien que nous nous efforcions d'atteindre la perfection, Omron Europe BV et/ou ses filiales et partenaires n'offrent aucune garantie et n'assument aucune responsabilité pour ce qui est de l'exactitude ou de l'exhaustivité des informations fournies dans ce document. Nous nous réservons le droit d'apporter des modifications à tout moment et sans préavis.

Cat. No. Y203-FR2-05A_MotionDrivesCat2011/2012

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