

Specifiche

MODELLI

Codice	Potenza	Flangia	Velocità	Coppia nominale	Coppia di picco	Freno
DM5D2200x262Dw0	200 W	quadrata 60 mm	3000 rpm	0,64 Nm	1,92 Nm	No
DM5D2200x262DwF	200 W	quadrata 60 mm	3000 rpm	0,64 Nm	1,92 Nm	Si
DM5D2400x262Ew0	400 W	quadrata 60 mm	3000 rpm	1,27 Nm	3,81 Nm	No
DM5D2400x262EwF	400 W	quadrata 60 mm	3000 rpm	1,27 Nm	3,81 Nm	Si

ALIMENTAZIONI

- 12÷48 Vdc - 16 A max per la potenza
- 12÷24 Vdc - 500 mA max per la logica (opzionale e non isolata)

INTERFACCE DI CONTROLLO (x)

Modbus RTU (x=M) o CANbus oppure interfaccia di comunicazione Industrial-Ethernet per bus di campo:

- (x=R) prearicato PowerLink
- (x=H) prearicato EtherCAT
- (x=T) prearicato ProfiNet
- (x=E) prearicato Modbus TCP/IP
- (x=I) prearicato Ethernet/IP

INGRESSI ED USCITE DIGITALI

4 ingressi digitali non isolati, 2 uscite digitali non isolate

INGRESSI ANALOGICI

2 ingressi analogici non isolati (potenziometro o $\pm 10V_{cc}$)

FEEDBACK (w)

integrato encoder magnetico incrementale 2500 ppr oppure encoder assoluto multigiro Biss-C

FRENO

integrato 24 Vdc - 7,2W - 1,5 Nm di tipo 'attivo se non alimentato'

INTERFACCIA DI SERVIZIO

Seriale di servizio per programmazione e debug in tempo reale

PROTEZIONI DI SICUREZZA

sovracorrente, sovratemperatura, corto circuito Fase/Fase Fase/Terra del motore

CLASSE DI PROTEZIONE

IP65

CATEGORIA II SOVRATENSIONE

non connesso direttamente alla rete elettrica

TEMPERATURE

di esercizio: 5°C ÷ 40°C; di stoccaggio -25°C ÷ 55°C

UMIDITA'

5% ÷ 85% non condensata

Servomotori BLDC con Controllo Integrato

LITIO

INTEGRATED BLDC SERVO DRIVES



DM5D

Motore DC Servo Brushless

- Controllore di moto integrato
- Provisto di funzionalità di sicurezza a bordo:
 - ✓ Ingressi STO Safety Torque Off
- Caratteristiche del servomotore:
 - ✓ Sistema di bus di campo Multiprotocol: PowerLink, EtherCAT, ProfiNet, Modbus TCP/IP ed Ethernet/IP
 - ✓ Retroazione: encoder assoluto multigiro BiSS-C oppure encoder magnetico incrementale
 - ✓ Freno integrato nel motore (opzionale)
 - ✓ Interfaccia di servizio per la programmazione ed il debug in tempo reale
 - ✓ Protezione IP65



EVER Motion Solutions srl
Via del Commercio, 2/4 - 9/11
Loc. S. Grato - Z.I.
26900 - LODI (LO) - Italy
Tel. 0039 0371 412318 - Fax 0039 0371 412367
email infoever@evermotionsolutions.com
www.evermotionsolutions.com

Configurazioni software

Strumenti software per PC proprietari di Ever Motion Solutions per la configurazione, programmazione e debug in real time dei sistemi in modo semplice e veloce:

Gestione autonoma del firmware per l'esecuzione dell'**Homing**, del movimento a target con quote relative o assolute e per la generazione dei profili di rampa

Torque mode per funzionamento con limitazioni di coppia

Controllo in velocità da ingressi digitali, ingressi analogici o bus di campo

Camma elettronica con programmazione avanzata dei profili direttamente all'interno dell'azionamento

Albero elettrico da encoder o ingresso analogico con rapporto di inseguimento variabile (Electric Gear)

Ingressi ed uscite veloci per lo start & stop del motore e la sincronizzazione di eventi per applicazioni ad alta velocità di risposta, quali etichettatura, cercatacca, taglio al volo ecc.

Possibilità di sincronizzare i movimenti in sistemi multiasse anche senza bus di campo

Abilitazione e cambio al volo delle modalità di controllo del movimento

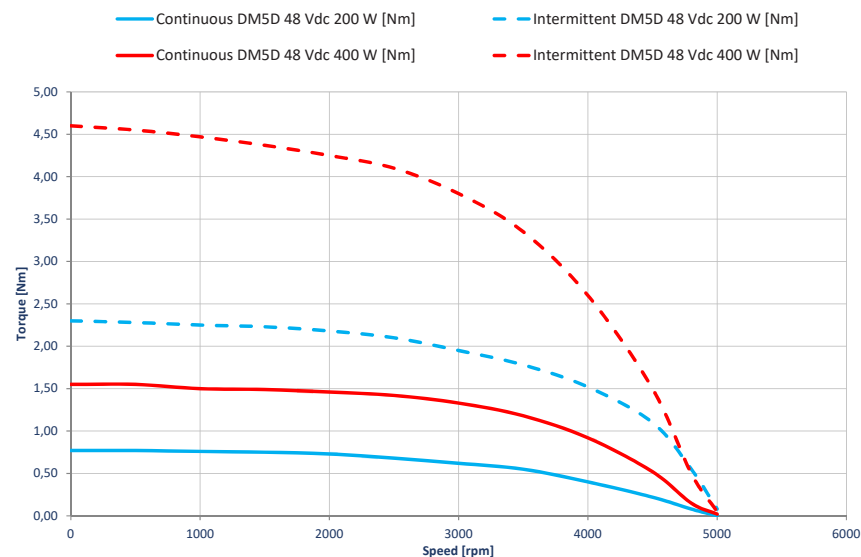
Configurazione a bus di campo (slave) d0x80



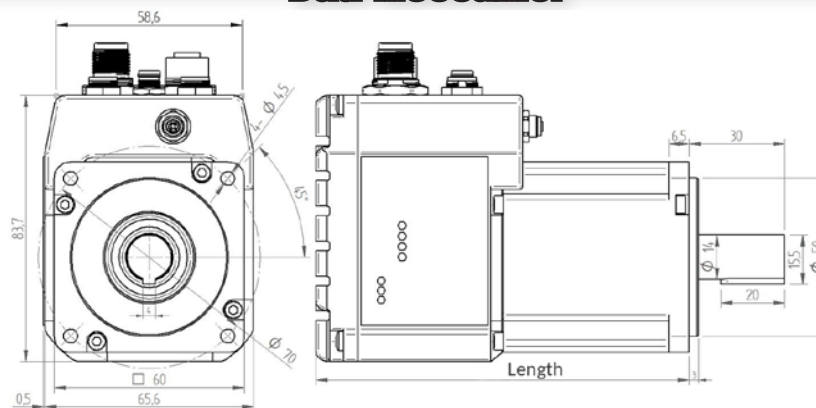
Configurazione per IDE e3PLC (programmabile) d0x90



Diagramma di coppia



Dati Meccanici



Modelli	Lunghezza motore (Length)	Peso (Kg. circa)	Freno
DM5D2200x262Dw0	124	1.3	No
DM5D2200x262DwF	160	1.4	Si
DM5D2400x262Ew0	150	1.5	No
DM5D2400x262EwF	186	1.6	Si

Informazioni per Ordini dei Servomotori BLDC Integrati DM5D ed Opzioni

Codici d'ordine			Potenza				Risorse di Sistema							
Versioni	Config.	Kit connettori	Alimentazione		Corrente	Dati del Motore Integrato	Interfaccia (X)	Ingressi Digitali	Uscite Digitali	Ingressi Analogici	Retroazione	Freni		
DM5D2200x262D90	d0x80 d0x90	DM5D2KIT-C1M (per modelli CANbus o Modbus)	12 ÷ 48 Vdc	12 ÷ 24 Vdc (opzionale e non isolata)	16.0 A max	Flangia motore: 60 mm Numero poli: 10 Potenza: 200 W Coppia nominale: 0,64 Nm Coppia di picco: 1,92 Nm Velocità nominale: 3000 rpm Resistenza di fase: 0,44 ohm Induttanza di fase: 0,65 mH Corrente nominale: 6.0 A/ph	X= C CANbus (Canopen DS402)	4	2	2	Encoder incrementale magnetico 2500 ppr	No		
DM5D2200x262D9F						X= M RS485 (Modbus-RTU)	Encoder assoluto multigiro BiSS-C				Si			
DM5D2200x262DB0											X= H EtherCAT	Encoder assoluto multigiro BiSS-C	Si	
DM5D2200x262DBF													X= E Modbus TCP/IP	Encoder incrementale magnetico 2500 ppr
DM5D2400x262E90		X= T Profinet				Encoder assoluto multigiro BiSS-C	Si							
DM5D2400x262E9F							X= R PowerLink				Encoder assoluto multigiro BiSS-C	No		
DM5D2400x262EB0												X= I EtherNet IP		
DM5D2400x262EBF														

Kit software

Config.	Configurazioni disponibili	Tipo controllo	Codice del Kit software	Descrizione del Kit Software
d0x80	- d0380 = Canopen (DS402) - d0480 = Modbus - d0680 = EtherCAT - d0981 = Profidrive - d0A80 = PowerLink	Modalità bus di campo	SERV00-M5	Kit software per la programmazione dell'azionamento con Ever e3PLC+ + 200 cm di cavo seriale di servizio e convertitore seriale/USB
d0x90	- d0390 = Canopen (DS402) - d0490 = Modbus - d0690 = EtherCAT - d0890 = Modbus TCP /IP - d0990 = Profinet - d0A90 = PowerLink - d0B90 = Ethernet IP	Programmabile con e3PLC Studio		