

Specifiche

MODELLI

Codice	Interfaccia di controllo
SB4D2030H2E1-30	EtherCAT
SB4D2030E2E1-30	Modbus TCP/IP

ALIMENTAZIONE

Potenza; 12 ÷ 36 Vcc
Logica: 24 Vcc obbligatoria

CORRENTE

0 ÷ 3,0 Arms (0 ÷ 4,2 Apeak)

STADIO DI POTENZA

Ponte ad H chopper bipolare a 40 kHz

INTERFACCIA ENCODER

ingresso non isolato per encoder incrementale 5V Differential RS422 oppure 5V Single-Ended (TTL/CMOS) oppure 24 Vcc push-pull (non isolata)

INTERFACCIA SCI

interfaccia SCI di servizio per programmazione e debug in real time

INGRESSI

4 ingressi digitali non isolati

USCITE

3 uscite digitali non isolate

INGRESSI ANALOGICI

1 ingressi analogico (potenziometro)

RISOLUZIONE PASSO EMULATA

Stepless Control Technology (65536 posizioni al giro)

PROTEZIONI DI SICUREZZA

sovra/sotto-tensione, sovra corrente, sovra temperatura, cortocircuito fase/fase e fase/terra

TEMPERATURE

operative da 5°C a 40°C, di stoccaggio da -25°C a 55°C

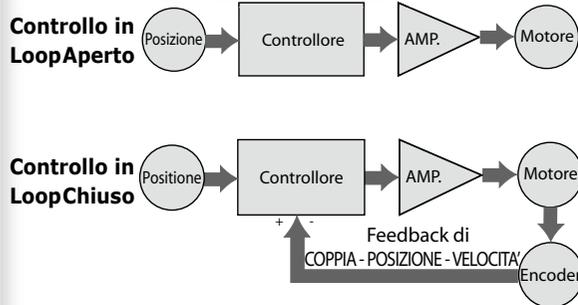
UMIDITA'

5% ÷ 85%

CLASSE DI PROTEZIONE

IP00 (open frame)

Loop Aperto / Loop Chiuso



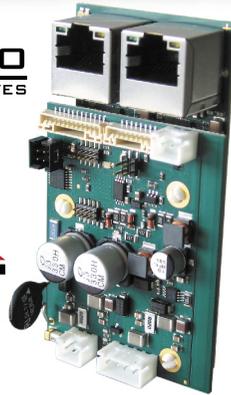
Miglior controllo rispetto ad una soluzione passo-passo in loop aperto e ad una soluzione brushless servo-controllata

Azionamenti Full Digital programmabili e a bus di campo EtherCAT e Modbus TCP

per Controlli del Moto Avanzati a Costi Contenuti

TITANIO
VECTOR - STEPPER - DRIVES

EtherCAT
Modbus TCP/IP



SB4D Open frame

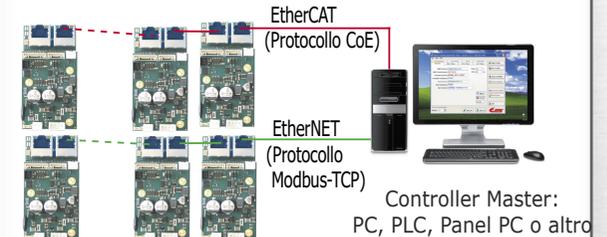
- Compattezza
- EtherCAT (CoE) con funzionalità DS402 integrate
- Seriale di servizio per la configurazione, programmazione ed il debug in real time
- Conforme ai più comuni PLC Master sul mercato
- Controllo vettoriale, che assicura movimenti fluidi e silenziosi
- Anello chiuso di velocità, coppia e posizione
- Facilmente programmabile con ambiente di programmazione e3PLC

ever
E-MOTION SOLUTIONS

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@everelettronica.it
www.everelettronica.it

Sistemi Multiasse e Bus di campo

Modo Slave - c0680 EtherCAT per i sistemi SB4D2030H2E1-30
- c0890 Modbus TCP-IP per sistemi SB4D2030E2E1-30



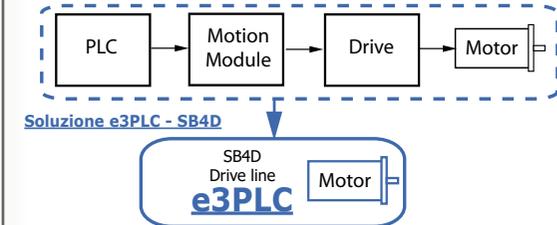
Controllo degli azionamenti tramite comandi da Controllore Master. Adatto per Sistemi Multiasse (fino a 127 azionamenti). Integra tutte le Funzionalità del Modulo Power Motion che assicura perfetta Sincronia tra gli Assi e Riduce il carico di Lavoro del Controllore Master.

Sistema Stand-Alone

Programmabile dall'Utente - e3PLC- c0690 per i sistemi SB4D2030H2E1-30
- c0890 per i sistemi SB4D2030E2E1-30

AZIONAMENTI DA BUS DI CAMPO CON FUNZIONAMENTO AUTONOMO che, integrando funzionalità evolute di PLC e controllore di moto in un unico dispositivo, programmabile dall'Utente con l'IDE per PC Windows **e3PLC**, permettono di ridurre la soluzione di Controllo Macchina Tradizionale.

Soluzione Tradizionale



L'IDE **e3PLC** permette all'utente di accedere a tutte le funzionalità e risorse di controllo di I/O fornite dall'azionamento e di programmare localmente il suo **Modulo di Controllo del Movimento**, altresì sincronizzabile con altri azionamenti ed eventi del processo controllato. Grazie alle funzionalità avanzate del **Modulo Power Motion**, **Modulo di Processo Real time integrato**, si possono facilmente realizzare applicativi per applicazioni speciali quali:

- Etichettatura
- Camme Elettroniche
- Sequenze di controllo della Lavorazione Cavi
- Molti altri processi personalizzati dall'utente ...

Configurazione e Programmazione

Configurazione a bus di campo
(slave) - c0680

Configurazione per IDE e3PLC
(programmabile) - c0690 / c0890

Strumenti software per PC proprietari di Ever Elettronica 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

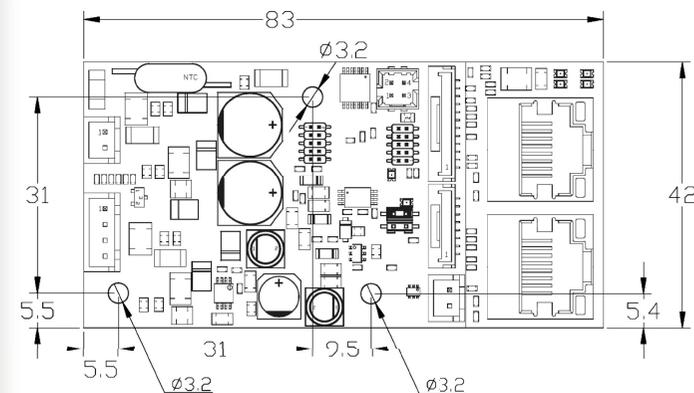
Albero elettrico da encoder o ingresso analogico con rapporto di inseguimento variabile (Electric Gear)

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

Dati Meccanici



Informazioni per ordini degli azionamenti open frame SB4D ed opzioni

Codice d'ordine		Potenza			Risorse di Sistema					
Versioni	Config. (vedi tabella)	Alimentazione Potenza	Logica	Corrente	Interfaccia	SCI	Ingressi Digitali	Uscite Digitali	Ingresso Analogico	Interfaccia per encoder
SB4D2030H2E1-30	c0680 c0690	12 ÷ 36 Vcc	24 Vcc obbligatoria	0 ÷ 3,0 ARMS (0 ÷ 4,2 APEAK)	EtherCAT	per programmazione e debug in tempo reale	4	3	1	1 ingresso 5V TTL/CMOS oppure 24 Vcc Push-Pull
SB4D2030E2E1-30	c0890				Modbus TCP-IP					

Configurazione, Modalità di Controllo e Kit Software Opzionali		
Config.	Controllo	Codice del Kit software
c0680	Modalità Controllo EtherCAT	SW4_SERV00-SL
c0690	Modalità Controllo Stand-Alone e3PLC Studio IDE EtherCAT	SW4_SERV00-EE
c0890	Modalità Controllo Stand-Alone e3PLC Studio IDE Modbus TCP/IP	SW4_SERV00-EE