

Specifiche

MODELLI

Codice	Coppia statica	Codice	Coppia statica
SM4D260P_5A	0,5 Nm min.	SM4D260P_2A	T.B.D.
SM4D260P_5B	1,20 Nm min.	SM4D260P_2B	T.B.D.
SM4D260P_5C	T.B.D.	SM4D260P_2C	T.B.D.
SM4D260P_5D	2,00 Nm min.	SM4D260P_2D	3,00 Nm min.
SM4D260P_5E	T.B.D.	SM4D260P_2E	T.B.D.

ALIMENTAZIONI

12÷48 Vdc per la potenza e 24 Vdc per la logica (non isolata e obbligatoria)

STADIO DI POTENZA

frequenza di chopper bipolare ultrasonica a 40 kHz

CORRENTE DI FASE

fino a 6,0 ARMS (8,5 APK)

INTERFACCE DI CONTROLLO

EtherCAT, Modbus TCP/IP, Profinet, Modbus RTU oppure CANbus

INTERFACCIA SERIALE DI SERVIZIO

SCI in configurazione o la programmazione e debug in real time

INGRESSI ED USCITE

4 ingressi digitali non isolati / 2 uscite digitali non isolate ed 1 ingresso analogico non isolato

FEEDBACK INTEGRATO (OPZIONALE)

encoder incrementale oppure encoder incrementale e assoluto singolo giro oppure encoder assoluto multigiro BISS-C

RISOLUZIONE PASSO

stepless control technology (65536 posizioni al giro)

PROTEZIONI DI SICUREZZA

sovra-corrente, sovra-temperatura, corto circuito Fase/Fase Fase/Terra del motore

TEMPERATURE

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

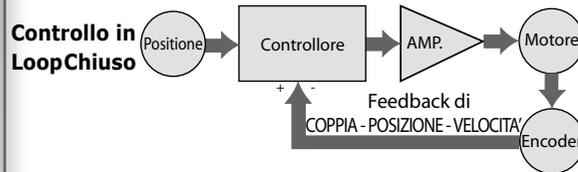
CLASSE DI PROTEZIONE

IP65

UMIDITA'

5% ÷ 85% non condensata

Loop Aperto / Loop Chiuso



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

Azionamento Full Digital programmabile con bus di campo completo di motore passo passo per Controlli del Moto Avanzati a Costi Contenuti

TITANIO
VECTOR - STEPPER - DRIVES



SM4D

Servomotori Integrati

- ✓ Controllo vettoriale
- ✓ Molteplici bus di campo
- ✓ Encoder integrato incrementale o assoluto multigiro per un controllo in loop chiuso
- ✓ Classe di protezione IP65
- ✓ Ambiente di programmazione e3PLC facile, intuitivo ed evoluto



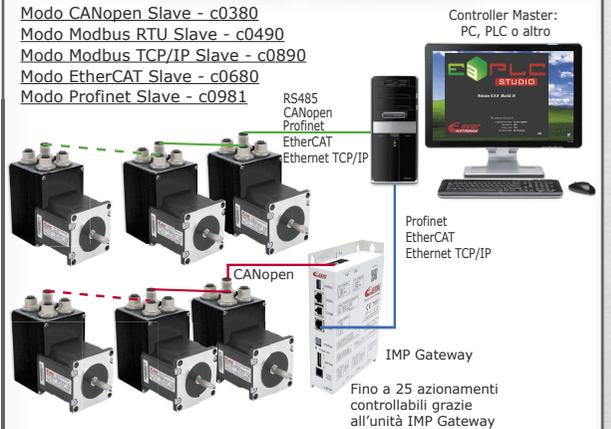
EVER Motion Solutions srl

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

Passo & Direzione o Analogico



Sistemi Multiasse

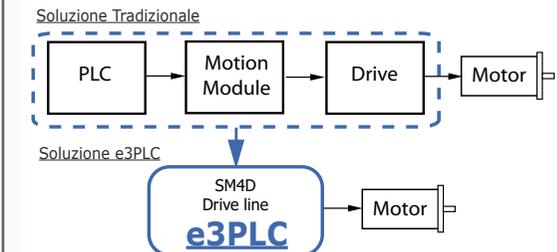


Controllo degli azionamenti tramite comandi da Controllore Master. Adatto per Sistemi Multiasse (fino a 25 azionamenti). Integra tutte le Funzionalità del Modulo Power Motion che assicura perfetta Sincronia tra gli Assi e Riduce il carico di Lavoro del Controllore Master.

Sistema Stand-Alone

Programmabile dall'Utente - e3PLC- c390 / c0490 / c0690 / c0890 / c0990

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.

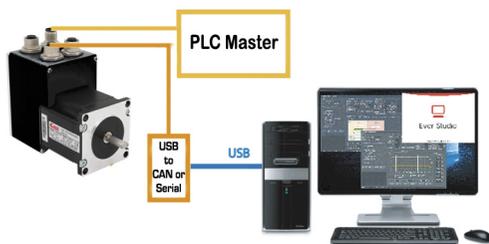


L'IDE **e3PLC** permette all'utente di accedere a tutte le funzionalità e risorse di controllo di I/O fornite dall'azionamento e di programmare localmente il suo **Modulo di Controllo del Movimento**, altresì sincronizzabile con altri azionamenti ed eventi del processo controllato. Grazie alle funzionalità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

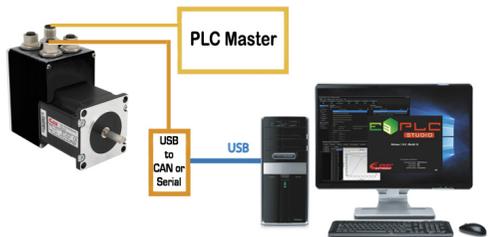
- Etichettatura
- Camme Elettroniche
- Sequenze di controllo della Lavorazione Cavi
- Molti altri processi personalizzati dall'utente ...

Configurazioni software

Configurazione a bus di campo (slave)



Configurazione per IDE e3PLC (programmabile)



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

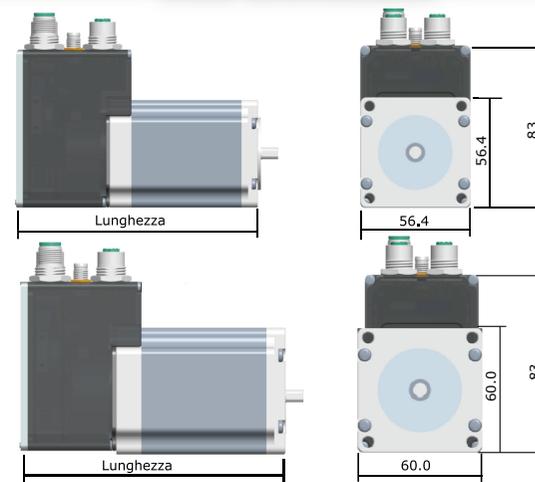
Albero elettrico da encoder o ingresso analogico con rapporto di inseguimento variabile (Electric Gear)

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



Modelli	Dimensioni (mm)		Modelli	Dimensioni (mm)	
	Lunghezza	Ø albero		Lunghezza	Ø albero
SM4D260Px275Aw0	96,0	6,35	SM4D260Px272Aw0	T.B.D.	8,00
SM4D260Px275Bw0	107,0	6,35	SM4D260Px272Bw0	T.B.D.	8,00
SM4D260Px275Cw0	T.B.D.	6,35	SM4D260Px272Cw0	T.B.D.	8,00
SM4D260Px275Dw0	131,0	6,35	SM4D260Px272Dw0	137,5	8,00
SM4D260Px275Ew0	T.B.D.	6,35	SM4D260Px272Ew0	T.B.D.	8,00

Informazioni per Ordini dei Servomotori Integrati SM4D ed Opzioni

Codici d'ordine			Potenza			Risorse di Sistema					
Versioni	Config	Kit connettori con cavi (1 mt)	Alimentazione	Corrente	Dati del Motore Integrato (kz = 5A / 5B / 5D / 2D)	Interfaccia	Ingressi Digitali	Uscite Digitali	Ingresso Analogico	Encoder per Loop Chiuso (w = N / 7 / M / B)	
SM4D260PC27kzw0	c0380 c0390	SM4D2KIT-100	12 ÷ 48 Vdc	24 Vdc (Obbligatoria e non isolata)	fino a 6,0 ARMS (8,5 APEAK)	CANbus (Canopen DS402)	4	2	1	N = Senza encoder 7 = Encoder incrementale M = Encoder incrementale + Assoluto singolo giro B = Encoder Assoluto multigiro BiSS-C	
SM4D260PM27kzw0	c0490	SM4D2KIT-100									RS485 (Modbus-RTU)
SM4D260PH27kzw0	c0680 c0690	SM4D2KIT-H1M									EtherCAT (CoE)
SM4D260PE27kzw0	c0890	SM4D2KIT-E1M									Ethernet (Modbus TCP/IP)
SM4D260PT27kzw0	c0981 c0990	SM4D2KIT-H1M									Profinet

Kit software

Config.	Controllo	Codice del Kit software	Descrizione del Kit Software
c0380	Modalità bus di campo CANbus (Canopen DS402)	SM4D_SERV00-SL	Kit interfaccia SCI per la configurazione con convertitori e cavi da seriale di servizio a RS485 a USB e di software Ever Studio.
c0390	e3PLC Studio con CANbus	SM4D_SERV00-EE	Kit interfaccia SCI per la programmazione con convertitori e cavi da seriale di servizio a RS485 e da RS485 a USB e software e3PLC.
c0490	e3PLC Studio con RS485 (Modbus-RTU)	SM4D_SERV00-EE	Kit interfaccia SCI per la programmazione con convertitori e cavi da seriale di servizio a RS485 e da RS485 a USB e software e3PLC.
c0680	Modalità bus di campo EtherCAT (CoE)	SM4D_SERV00-SL	Kit interfaccia SCI per la configurazione con convertitori e cavi da seriale di servizio a RS485 e da RS485 a USB e di software Ever Studio.
c0690	e3PLC Studio con EtherCAT	SM4D_SERV00-EE	Kit interfaccia SCI per la programmazione con convertitori e cavi da seriale di servizio a RS485 e da RS485 a USB e software e3PLC.
c0890	e3PLC Studio con Ethernet (Modbus TCP/IP)	SM4D_SERV00-EE	Kit interfaccia SCI per la programmazione con convertitori e cavi da seriale di servizio a RS485 e da RS485 a USB e software e3PLC.
c0981	Modalità bus di campo Profinet	SM4D_SERV00-SL	Kit interfaccia SCI per la configurazione con convertitori e cavi da seriale di servizio a RS485 e da RS485 a USB e di software Ever Studio.
c0990	e3PLC Studio con Profinet	SM4D_SERV00-EE	Kit interfaccia SCI per la programmazione con convertitori e cavi da seriale di servizio a RS485 e da RS485 a USB e software e3PLC.