

Specifiche

MODELLI

| Codice | Alimentazione | | Corrente massima |
|----------|---------------|-------------|----------------------|
| | Potenza | Logica | |
| SWDA3032 | 18 ÷ 56 Vac | 24 ÷ 80 Vdc | 3,2 Arms (4,5 Apeak) |
| SWDA3070 | 18 ÷ 56 Vac | 24 ÷ 80 Vdc | 7,1 Arms (10 Apeak) |

INTERFACCIA DI COMUNICAZIONE

Modbus o CANbus

INTERFACCIA ENCODER

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

INTERFACCIA SCI

interfaccia SCI di servizio per programmazione e debug in real time

INGRESSI OPTOISOLATI

4 ingressi digitali 2-24 Vcc NPN, PNP oppure Line-Driver 2 MHz

USCITE OPTOISOLATE

2 uscite digitali PNP, 24 Vcc - 100 mA

INGRESSI ANALOGICI

2 ingressi per potenziometro o ±10 Vcc

RISOLUZIONE PASSO EMULATA [solo stepper]

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 0°C a 40°C, di stoccaggio da -25°C a 55°C

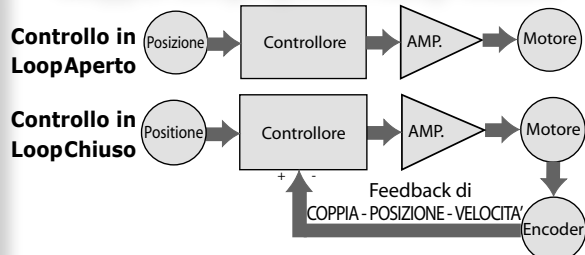
UMIDITA'

5% ÷ 85%

CLASSE DI PROTEZIONE

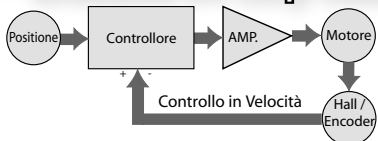
IP20

Stepper-Loop Aperto / Loop Chiuso



- Loop chiuso rispetto ad una soluzione passo-passo in loop aperto:
 - affidabile posizionamento senza perdita di sincronismo;
 - mantenimento stabile e recupero automatico della posizione originale in caso di errore di posizionamento causato da fattori esterni come vibrazioni meccaniche;
 - sfruttamento del 100% della coppia del motore;
 - capacità di operare ad alte velocità in relazione al controllo della corrente regolata secondo le variazioni del carico, dove i normali sistemi in loop aperto usano un controllo a corrente costante a tutte le velocità senza considerare le variazioni del carico.

Brushless DC Loop Chiuso



Azionamenti vettoriali programmabili per motori a passo a 3 fasi e brushless DC



TITANIO
VECTOR - SERVO - DRIVES



SWD

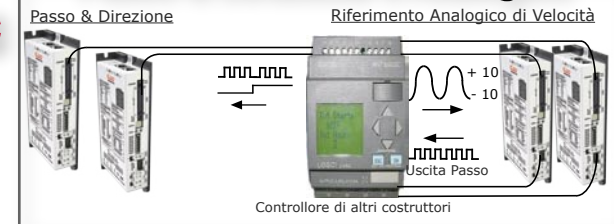
Azionamenti Titanio

- Molteplici Modalità di Controllo
- Provvisti di Funzionalità di Sicurezza Avanzate:
 - ✓ diagnostica integrata
 - ✓ alimentazione separata per logica e potenza
 - ✓ monitoraggio e gestione dei guasti
- Principali Caratteristiche dell'Azionamento:
 - ✓ Controllo vettoriale
La regolazione sinusoidale con tecnologia "else" mantiene costante la coppia del motore consentendo dei movimenti fluidi e silenziosi.
 - ✓ loop chiuso
 - ✓ bassa produzione di calore
 - ✓ Auto tuning dei parametri di controllo motore
 - ✓ Regolazione di corrente ad alta efficienza
 - ✓ dimensioni compatte
 - ✓ alta affidabilità

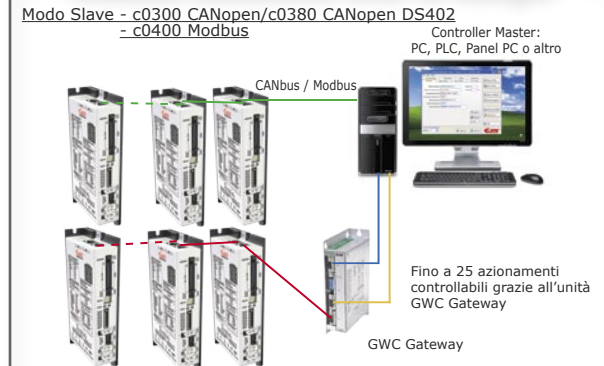


ELETRONICA PER AUTOMAZIONE INDUSTRIALE
Via del Commercio, 2/4 -9/11
Loc. S. Grato - Z.I.
26900 - LODI (LO) - Italy
Tel. 0039 0371 412318 - Fax 0039 0371 412367
email infoever@everelettronica.it
www.everelettronica.it

Passo & Direzione o Analogico



Sistemi Multiasse Bus di campo



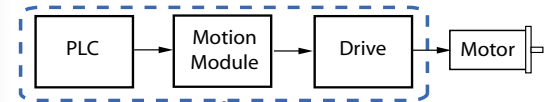
Controllo degli azionamenti tramite comandi da Controllore Master. Adatto per Sistemi Multiasse. Integra tutte le Funzionalità del Modulo Power Motion che assicura perfetta sincronia tra gli Assi e Riduce il carico di Lavoro del Controllore Master.

Sistema Stand-Alone

Programmabile dall'Utente - eePLC- c0390 e c0490

eePLC integra PLC, Modulo di Movimento, Modulo di Processo e Azionamento in un Unico Dispositivo. L'interfaccia per PC eePLC Studio è disponibile per programmare rapidamente e facilmente la macchina o le fasi di processo del dispositivo personalizzato.

Soluzione Tradizionale



Soluzione eePLC



Il Gestore Atomic permette all'utente di accedere a tutte le funzionalità e le risorse del dispositivo e di gestire e sincronizzare il Modulo di Movimento e le risorse di altri azionamenti con ogni evento di processo.

Accesso a tutte le funzionalità avanzate del Modulo Power Motion. **Modulo di Processo Realtime** integrato per applicazioni speciali:

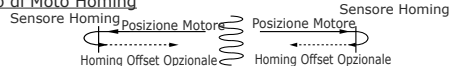
- Etichettatura
- Camme (c1390 e c1490)
- Lavorazione Cavi
- Processi personalizzati dall'utente
- ecc.

Programmabilità e Software eePLC

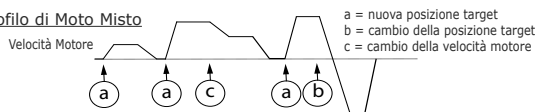
Modulo Power Motion

- Controllo in Modalità Passo & Direzione
- Controllo con **Riferimento Analogico** di Velocità (da potenziometro o $\pm 10Vcc$)
- Modalità di Controllo in Velocità
- Varie Modalità di Controllo di Posizionamento (homing, relative, absolute, target)
- Modalità **CAMME** con Programmazione Avanzata dei Profili (versioni c1x90)
- **Albero Elettrico** con Rapporti Programmabili per Inseguire Riferimenti Master Esterni (via bus di campo o encoder incrementali) di Velocità e Posizione
- Ingressi e Uscite Veloci per lo Start & Stop del Motore e la Sincronizzazione di Eventi per Applicazioni ad Alta Velocità di Risposta: Etichettatura, Cerca Tacca, Taglio, ecc.
- Possibilità di Sincronizzare i Movimenti in Sistemi Multiasse
- Cambio al Volo tra Modalità di Controllo del Movimento
- Abilitazione/Disabilitazione al Volo dell'Albero Elettrico
- **Loop chiuso** di coppia, velocità e posizione

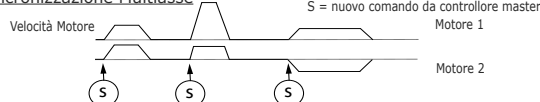
Profilo di Moto Homing



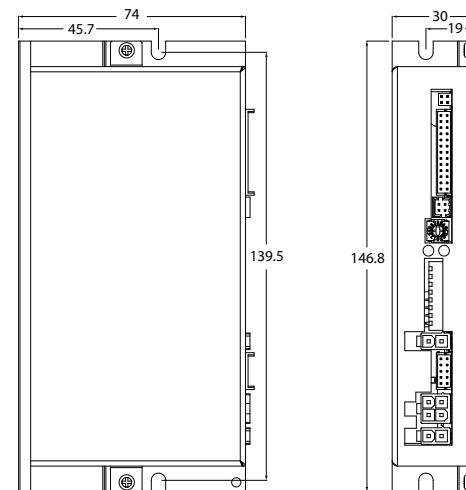
Profilo di Moto Misto



Sincronizzazione Multiasse



Dati Meccanici



| Modelli | Dimensioni (mm) | | | Peso (g.) |
|-----------------|-----------------|------|------|-----------|
| | H | L | W | |
| SWDA30xxX261-00 | 146,8 | 74,0 | 30,0 | 450 |

Informazioni per Ordini degli Azionamenti SWD

| Codice d'ordine | | Potenza | | | Risorse di Sistema | | | | | Modalità di controllo | |
|--|-----------------|-------------------------------|----------------------|--------------------------------|--------------------|-----------------|--------------------|-------------------|----------------|---|------------------------|
| Versioni | Config. | Alimentazione | Alimentazione Logica | Corrente | Ingressi Digitali | Uscite Digitali | Ingressi Analogici | Uscite Analogiche | Interfaccia | Interfaccia SCI | Modalità |
| Azionamenti Linea SWD: Modelli 3032 | | | | | | | | | | | |
| SWDA3032C261-00 | c0300 | 18 ÷ 56 Vca | 24 ÷ 80 Vcc | 0 ÷ 3,2 Arms (0÷4,5 Apeak) | 4 | 2 | 2 | 0 | CANbus Canopen | Interfaccia seriale di servizio per programmazione e debug in real time | Modalità CANopen |
| | c0380 | | | | | | | | | | Modalità CANopen DS402 |
| c0390 | eePLC | | | | | | | | | | |
| c1390 | eePLC + Camma | | | | | | | | | | |
| c0400 | Modalità Modbus | | | | | | | | | | |
| SWDA3032M261-00 | c0490 | eePLC | | | | | | | | | |
| | c1490 | eePLC + Camma | | | | | | | | | |
| | c2490 | eePLC + Camma + Etichettatura | | | | | | | | | |
| Azionamenti Linea SWD: Modelli 3070 | | | | | | | | | | | |
| SWDA3070C261-00 | c0300 | 18 ÷ 56 Vca | 24 ÷ 80 Vcc | 0 ÷ 7,1 Arms (0÷10,0 Apeak) | 4 | 2 | 2 | 0 | CANbus Canopen | Interfaccia seriale di servizio per programmazione e debug in real time | Modalità CANopen |
| | c0380 | | | | | | | | | | Modalità CANopen DS402 |
| c0390 | eePLC | | | | | | | | | | |
| c1390 | eePLC + Camma | | | | | | | | | | |
| c0400 | Modalità Modbus | | | | | | | | | | |
| SWDA3070M261-00 | c0490 | eePLC | | | | | | | | | |
| | c1490 | eePLC + Camma | | | | | | | | | |
| | c2490 | eePLC + Camma + Etichettatura | | | | | | | | | |

Kit per la connessione

| Codice | Descrizione |
|--------------|---------------------------------------|
| SW4A3KIT-C0 | Connettori |
| SW4A3KIT-050 | Connettori cablati con 50 cm di cavo. |

Kit per la configurazione e programmazione

| Codice | Descrizione |
|---------------|---|
| SW4_SERV10-SL | Kit di comunicazione dell'interfaccia SCI per la configurazione comprensivo di convertitori e cavi da seriale di servizio a RS485 e da RS485 a USB e di CD-Rom. |
| SW4_SERV10-EE | Kit di comunicazione dell'interfaccia SCI per la programmazione con eePLC comprensivo di convertitori e cavi da seriale di servizio a RS485 e da RS485 a USB e di CD-Rom. |
| SW4_SERV11-SL | Kit di comunicazione dell'interfaccia SCI per la configurazione comprensivo di cavi e convertitore da seriale di servizio a RS485 e da CD-Rom. |
| SW4_SERV11-EE | Kit di comunicazione dell'interfaccia SCI per la programmazione con eePLC comprensivo di cavi e convertitore da seriale di servizio a RS485 e da CD-Rom. |