

JUSP-NS600

Modulo Indexer

Soluzione di posizionamento intelligente e semplice.

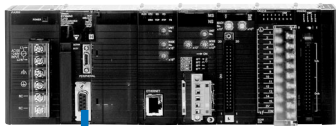
- Non è necessario alcun linguaggio di programmazione. Collegabile direttamente a un servozionamento della serie Sigma-II
- Consente il controllo tramite rete seriale e I/O discreti
- Configurazione, gestione e monitoraggio del servozionamento
- 128 movimenti di indicizzazione programmati
- Funzioni dedicate per un controllo intelligente, tipo Program Table o tabelle di posizione e velocità
- È possibile collegare fino a 16 servozionamenti tramite la rete seriale
- Facile configurazione del sistema grazie a SigmaWin+



Configurazione del sistema

Uso della comunicazione seriale

Controllore host



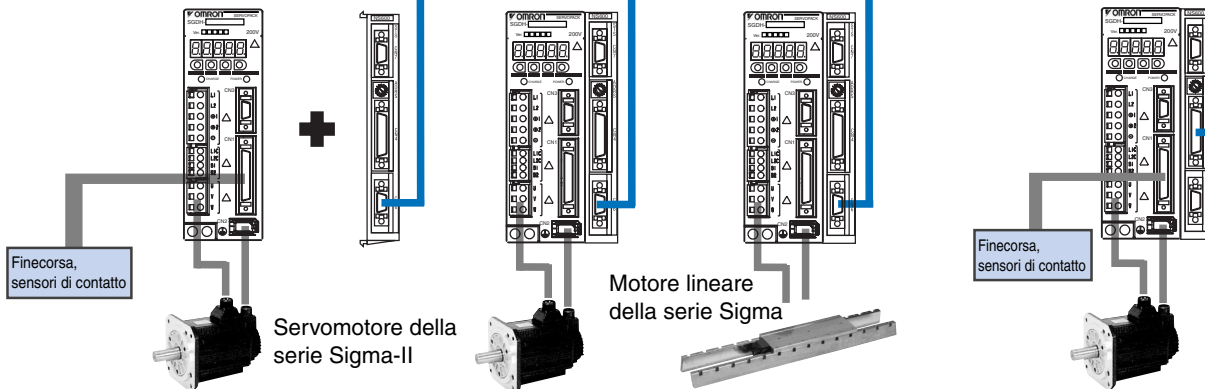
Uso di I/O digitali

PLC



Controlla 16 assi tramite la porta RS-485/RS-422

Servozionamento della serie Sigma-II + JUSP-NS600 Modulo Indexer

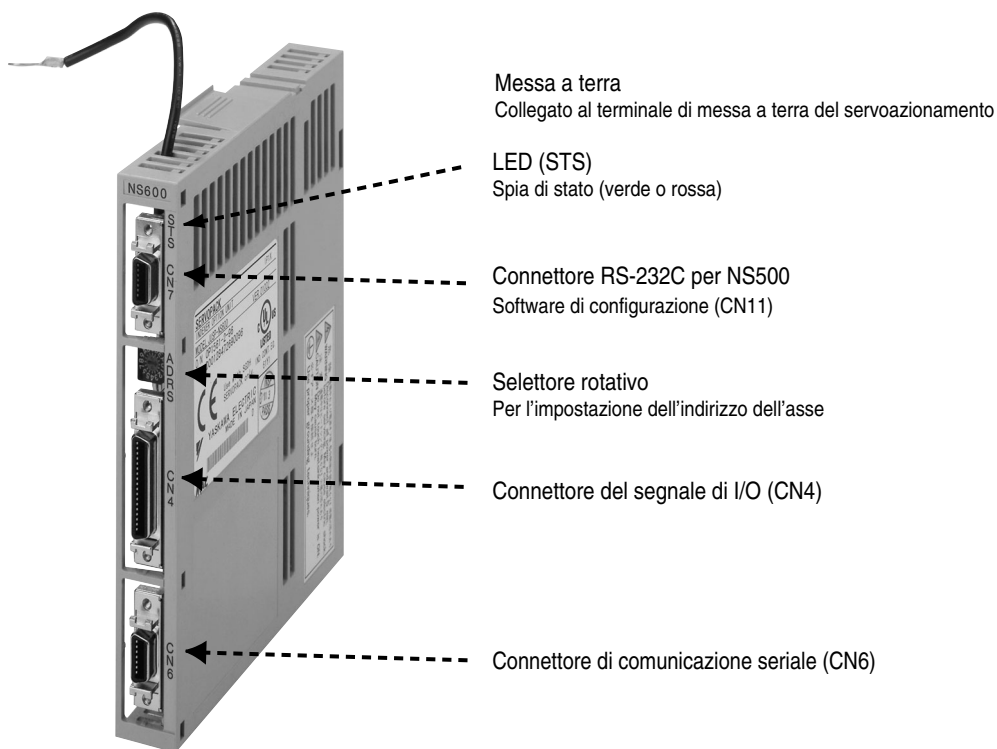


Caratteristiche

Modulo Indexer - JUSP-NS600

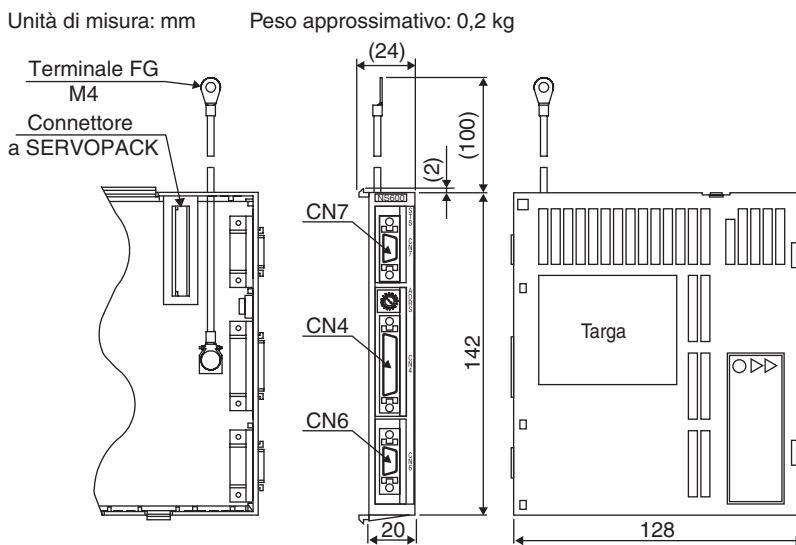
Specifica		Dettagli	
Modello		JUSP-NS600	
Servoazionamento applicabile		Tutti i SERVOPACK SGDH-□□□□E	
Metodo di installazione		Montato sul lato del servoazionamento SGDH: CN10.	
Caratteristiche di base	Alimentazione	Fornita dall'alimentatore di controllo del servoazionamento.	
	Assorbimento	2,6 W	
Specifiche di comando	Program Table	Tabella di programma selezionabile mediante ingressi (128 step al massimo)	
	Comunicazione seriale	Comandi seriali in codici ASCII Caratteristiche di comunicazione: RS422/RS485 (50 m al massimo) RS232C (3 m al massimo) Collegamento: metodo multipunto (16 assi al massimo) Velocità di trasmissione: 9.600, 19.200, 38.400 bps	
	Tabella di comandi	Posizionamento mediante la designazione della tabella di comandi tramite ingresso a contatto (128 punti al massimo)	
	Ritorno all'origine	3 tipi	
Altre funzioni		Posizionamento esterno, funzionamento della tabella di velocità JOG (16 velocità al massimo)	
Segnali di I/O	Ingresso	Servoazionamento	S-ON (servoazionamento ON) P-OT (marcia avanti inibita), N-OT (marcia indietro inibita) DEC (decelerazione per ritorno all'origine LS) RTRG (segnale di posizionamento esterno)
		Modulo INDEXER	MODE0/1 (segnale modalità) START/HOME (segnale di inizio/esecuzione ritorno all'origine) PGMRES/JOGP (reset programma/rotazione avanti motore) SEL0/JOGN (designazione step iniziale programma/rotazione indietro motore) SEL1 ... SEL4/JOG0 ... JOG3 Designazione step iniziale programma/selezione tabella di velocità JOG)
	Uscita	Servoazionamento	ALM (allarme del servoazionamento) WARN (avvertenza) BK (interblocco freni) S-RDY (stato servoazionamento) ALO1, ALO2, ALO3 (codici di allarme)
		Modulo INDEXER	INPOSITION (posizionamento completato) POUT0 ... POUT4 (uscite programmabili)

Legenda



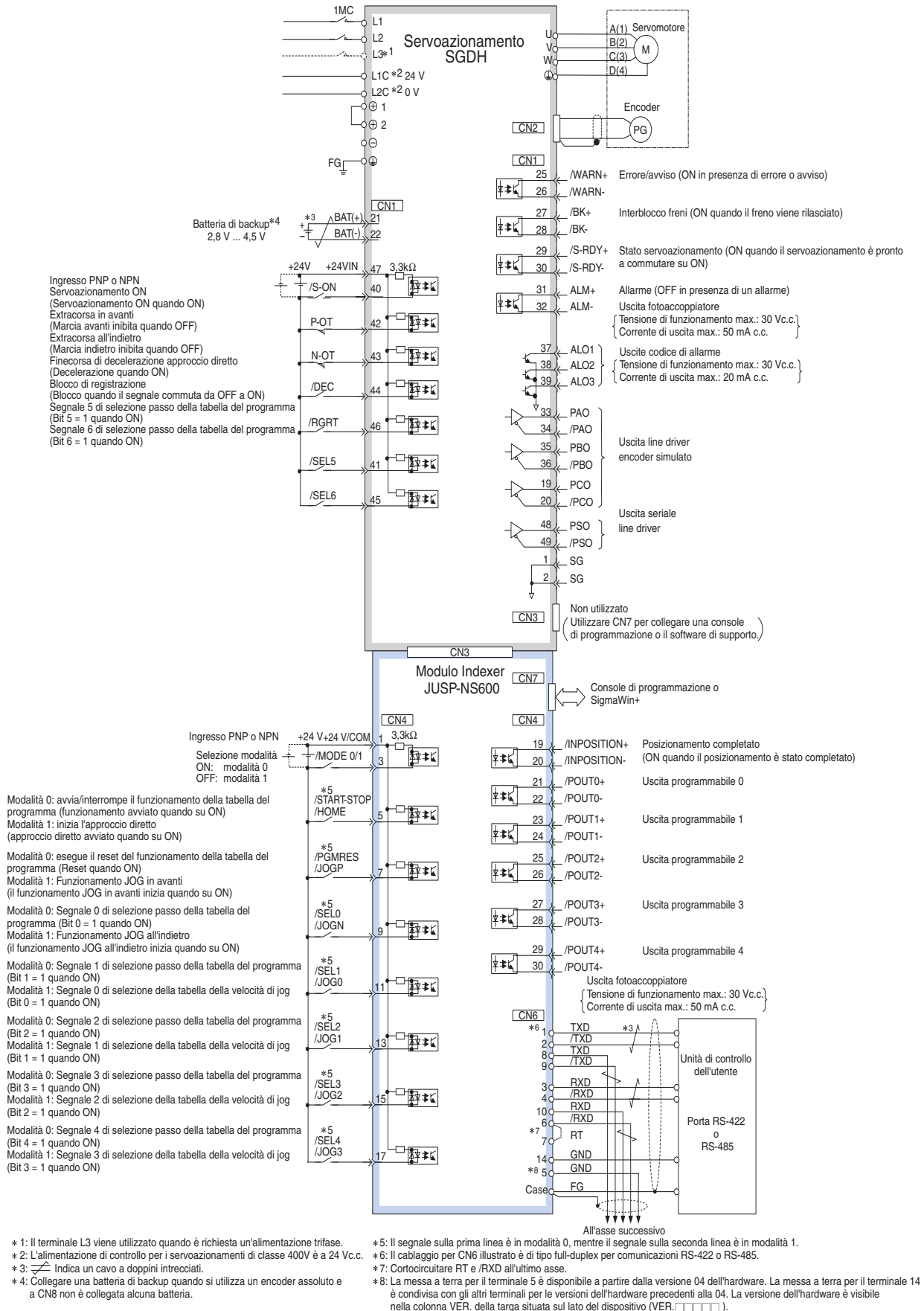
Dimensioni

Modulo Indexer - JUSP-NS600



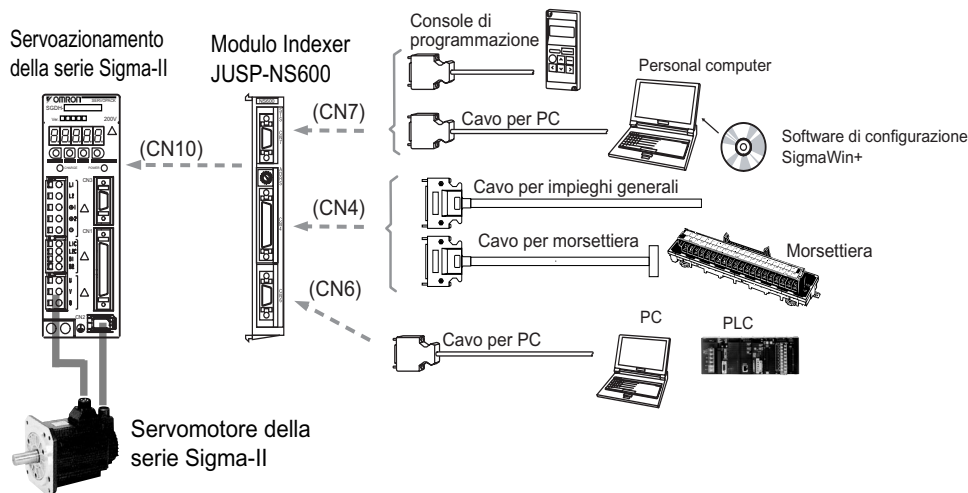
Installazione

Collegamenti standard



Modelli disponibili

Configurazione del sistema



Modulo opzionale Indexer

Nome	Modello
Modulo Indexer. Posizionamento punto a punto	JUSP-NS600

Opzioni seriali (per CN7)

Nome	Modello
Cavo di collegamento per PC	2 m R88A-CCW002P2 o JZSP-CMS02
Console di programmazione con cavo da 1 m	1 m JUSP-OP02A-2 o R88A-PR02W

Cavi di controllo (per CN4)

Nome	Modello
Morsettiere a relè	XW2B-40F5-P
Cavi per morsettiere a relè	1 m R88A-CTU001N 2 m R88A-CTU002N
Cavo di I/O per uso generico (con estremità aperta)	1 m FND-CCX001S 2 m FND-CCX002S

Cavi seriali (per CN6)

Nome	Modello
Cavo di collegamento per PC	2 m R88A-CCW002P2 o JZSP-CMS02

Connettori

Caratteristica	Modello
Connettore per CN4	R88A-CNU01C
Connettore per CN6 e CN7	R7A-CNA01R

Software per PC

Caratteristiche	Modello
SigmaWin-OY	CD MOTION TOOLS

Servosistema

Nota: fare riferimento alla sezione dei servosistemi per ulteriori informazioni

TUTTE LE DIMENSIONI INDICATE SONO ESPRESSE IN MILLIMETRI.
Per convertire i millimetri in pollici, moltiplicare per 0,03937. Per convertire i grammi in once, moltiplicare per 0,03527.