

Jedno, kompletne rozwiązanie do Sterowania i Automatykacji



Sterowanie ruchem jeszcze nigdy nie było tak proste!

- Jedno środowisko: zaprogramujesz PLC, HMI, Serwo, VFD i I/O
- Automatyczna konfiguracja komunikacji
- Zmniejszone ryzyko błędów: UniLogic analizuje mechaniczne parametry i doбира bezpieczne wartości
- Diagnostyka: śledź wydajność i pracę serwa oraz wykresy poszczególnych wartości w czasie rzeczywistym
- Dostrój system używając tylko jednego parametru
- Bez kodowania: użyj gotowych bloków do sterowania ruchem
- Wbudowane funkcje diagnostyczne: bez komputera, na panelu/telefonie zrobisz:
 - ustawienie parametry ruchu
 - monitorowanie zachowania osi i I/O
 - sprawdzisz ruchy np. punkt-do-punktu, jog, bazowanie
- Gotowe do użycia bloki sterowania ruchem: otwórz i dostosuj do swojej aplikacji

Szeroka gama sterowników PLC+HMI

Duży wybór falowników i serwo

Jeden software do PLC, HMI oraz falowników i serwo

Profesjonalne wsparcie techniczne

Oferta

Sterowniki:

- 1-fazowe 200-230V: 0,05kW - 1kW
- 3-fazowe 380-440V: 1kW - 5kW

Sterowniki:

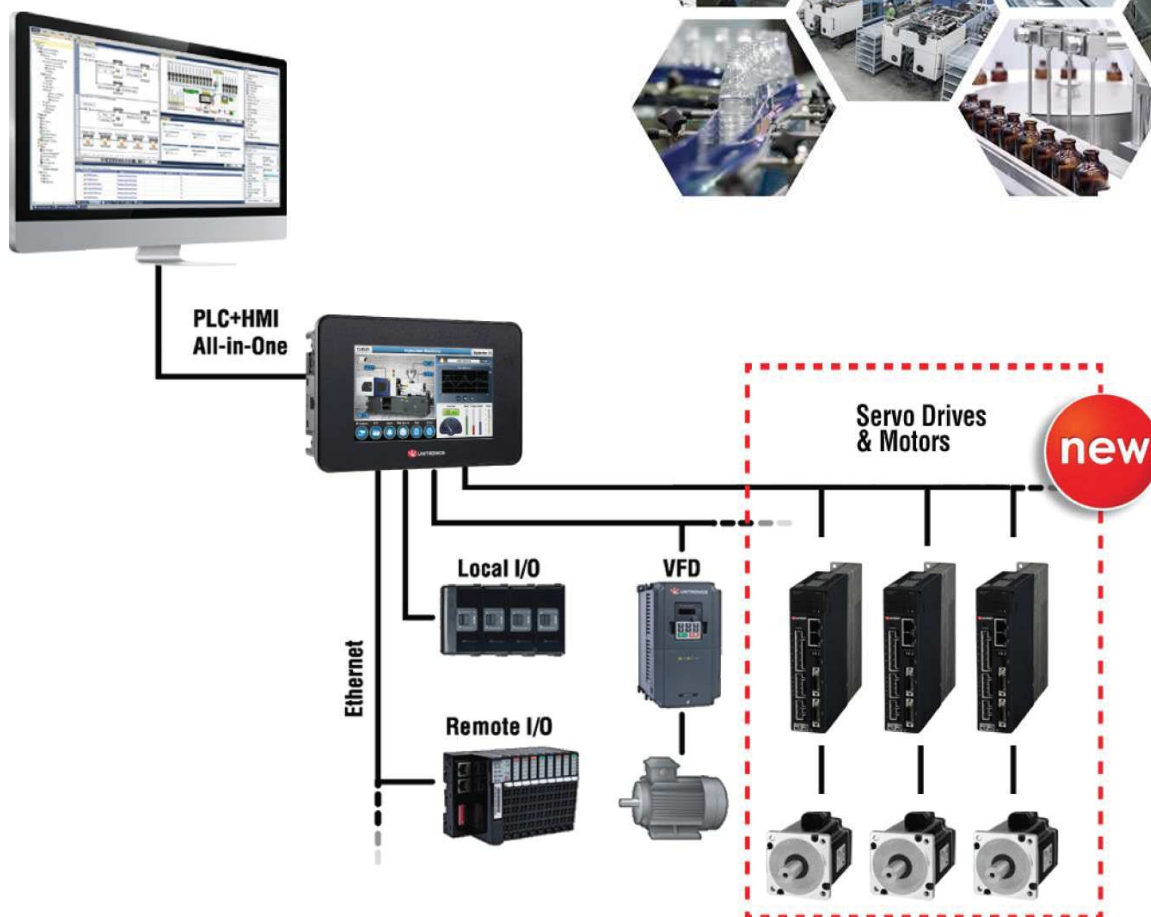
- Hamulec - opcjonalnie
- Wbudowany enkoder
 - 23bit – absolutny
 - 20bit – inkrementalny



Wszystkie elementy, których potrzebujesz do precyzyjnej kontroli ruchem

Kompleksowy program **UNILOGIC[®]** Studio

- Programowanie PLC
- Projektowanie HMI
- Konfiguracja serwo, dostrajanie, testowanie
- Konfiguracja falowników, dostrajanie, testowanie



Specyfikacja serwosilnika

		200 VAC						400 VAC				
		B4						B2			B3	
Moc znamionowa	KW	0.05	0.1	0.2	0.4	0.75	1	1	1.5	2	3	5
Moment znamionowy	NM	0.16	0.32	0.637	1.27	2.39	3.18	4.78	7.16	9.55	14.3	23.9
Moment chwilowy maksymalny	NM	0.68	0.96	1.91	3.82	7.16	8.8	14.3	21.5	28.7	36.5	71.6
Prąd znamionowy	A	0.6	1.1	1.5	2.9	5.1	6.8	3.0	4.3	5.7	8.8	15.0
Prąd maksymalny	A	1.7	3.0	4.7	9.2	15.3	21.0	9.0	12.9	17.1	26.4	45.0
Prędkość znamionowa	RPM	3000						2000				
Prędkość maksymalna	RPM	6000						3000				
Poślizg (z hamulcem)	kg*cm ²	0.019	0.035	0.1469	0.2435	0.9094	1.144	13.2	18.4	23.5	41.3	65.7
Waga (z hamulcem)	kg	0.374	0.508	0.9	1.3	2.6	3.1	7	8.9	10.8	16.63	24.3
Napięcie znamionowe hamulca	DC24V±10%											
Moc znamionowa hamulca	W	4.0		7.4		9.6		19.5			35.0	
Moment trzymania hamulca	NM	0.318		1.5		3.2		12			40	
Enkoder inkrementalny	PPR	-		20 bit (1,048,576)				20 bit (1,048,576)				
Enkoder absolutny	PPR	23bit (8,388,609)						23 bit (8,388,608)				
Klasa szczelności	F											
Temp. otoczenia	°C	0~+40°C										
Wilgotność otoczenia	RH	20% to 80%										
Normy	IP65 / NEMA4X											

Oznaczenia produktów

Serwosterownik

UMD - 0004	B	-	B3
①	②	③	④

Numer	Nazwa	Opis
①	Linia produktu	Serwosterownik Unitronics
②	Moc znamionowa	0001: 100W 0010: 1KW
③	Napięcie wejściowe	B: 1PH 200V-230V E: 3PH 380V-440V
④	Seria	B3

Przewody

UMC	B4	FA	R	05
①	②	③	④	⑤

Numer	Nazwa	Opis
①	Linia produktu	Kabel do serwa
②	Seria silnika	B2\B3\B4
③	Funkcjonalność kabla	PN-kabel zasilania bez hamulca PB-kabel zasilania z hamulcem FA-kabel do enkodera absolutnego FN-kabel do enkodera inkrementalnego
④	Typ kabla:	R - robotyczny
⑤	Długość kabla	03/05/10 Metrów

Serwosilnik

UMM - 0004	B	N	B	-	B4
①	②	③	④	⑤	⑥

Numer	Nazwa	Opis
①	Linia produktu	Serwosilnik Unitronics
②	Moc znamionowa	0001: 100W 0010: 1KW
③	Napięcie wejściowe	B: 1PH 200V-230V E: 3PH 380V-440V
④	Enkoder	A: absolutny N: inkrementalny
⑤	Hamulec	Pusto: bez hamulca B: z hamulcem
⑥	Seria	B2/B3/B4

Specyfikacja serwosternownika

Napięcie zasilania	Obwód główny	200 V	1-fazowy 200~230VAC (50W~1kW)
		400 V	3-fazowy 200~230VAC (750W~5.0kW)
	Obwód sterowniczy	200 V	3-fazowy 380~440VAC (1~5kW)
		400 V	1-fazowy 200~230VAC (50W~5kW)
Metoda sterowania		SVPWM	
Pętla sprzężenia zwrotnego		20bit inkrementalny enkoder 23bit absolutny enkoder	
Warunki działania	Temperatura otoczenia		0~+55°C
	Temp.przechowywania		-25~+85°C
	Wilgotność		5%~+95%
	Wysokość n.p.m		1000m
	Odporność na wibracje		4.9m/s ²
	Odporność na uderzenia		16.9m/s ²
Montaż		naścienny	
I/O	8 wejść cyfrowych		
	4 wyjścia cyfrowe		
Inne	Wbudowany rezystor		750W~5kW
	Funkcje ochrony		Nadprądowa, przepięciowa, zwarciova, podnapięciowa, prędkościowa
	Wyświetlacz		7-segmentowy LED wbudowany
	Komunikacja		CANopen, EtherCat wkrótce dostępny

Oferta

Serwosternownik	Napięcie	Moc (kW)	Silnik	Wielkość (mm)	Prąd znamionowy (A)	Moment znamionowy (Nm)	Prąd chwilowy maksymalny (A)	Moment chwilowy maks. (Nm)	Prędkość znamionowa (RPM)	Prędkość maksymalna (RPM)	Typ enkodera (inkrementalny \ absolutny)
UMD-0000B-■3	1-fazowe 220V	0.05	UMM-0000BACJ-B4	40	0.9	0.159	3.3	0.557	3000	6000	Abs 23bit
UMD-0001B-■3		0.1	UMM-0001BACJ-B4		3.3	0.318	4	1.11			
UMD-0002B-■3		0.2	UMM-0002BACJ-B4	60	1.5	0.673	4.7	1.91			Abs 23bit
		UMM-0002BENCJ-B4	Ink 20bit								
UMD-0004B-■3		0.4	UMM-0004BACJ-B4		2.9	1.27	9.2	3.82			Abs 23bit
			UMM-0004BENCJ-B4		Ink 20bit						
UMD-0010E-■3	3-fazowe 400V	1	UMM-0010EACJ-B2	130	3	4.78	9	14.3	2000	3000	Abs 23bit
UMM-0010ENCJ-B2			Ink 20bit								
UMD-0015E-■3		1.5	UMM-0015EACJ-B2	4.3	7.16	12.9	21.5	Abs 23bit			
			UMM-0015ENCJ-B2					Ink 20bit			
UMD-0020E-■3		2	UMM-0020EACJ-B2	5.7	9.55	17.1	28.7	Abs 23bit			
			UMM-0020ENCJ-B2					Ink 20bit			
UMD-0030E-■3		3	UMM-0030EACJ-B3	8.8	14.3	26.4	36.5	Abs 23bit			
			UMM-0030ENCJ-B3					Ink 20bit			
UMD-0050E-■3		5	UMM-0050EACJ-B3	15	23.9	45	71.6	Abs 23bit			
			UMM-0050ENCJ-B3					Ink 20bit			

* - Wszystkie silniki wyposażone w nasmarowany wał

□ - Literka B w prostokącie oznacza model z hamulcem

■ - Dla CANopen dodaj literę B, dla EtherCAT dodaj literę E.