

CJ1W-NC271/471/F71 - NC MECHATROLINK-II

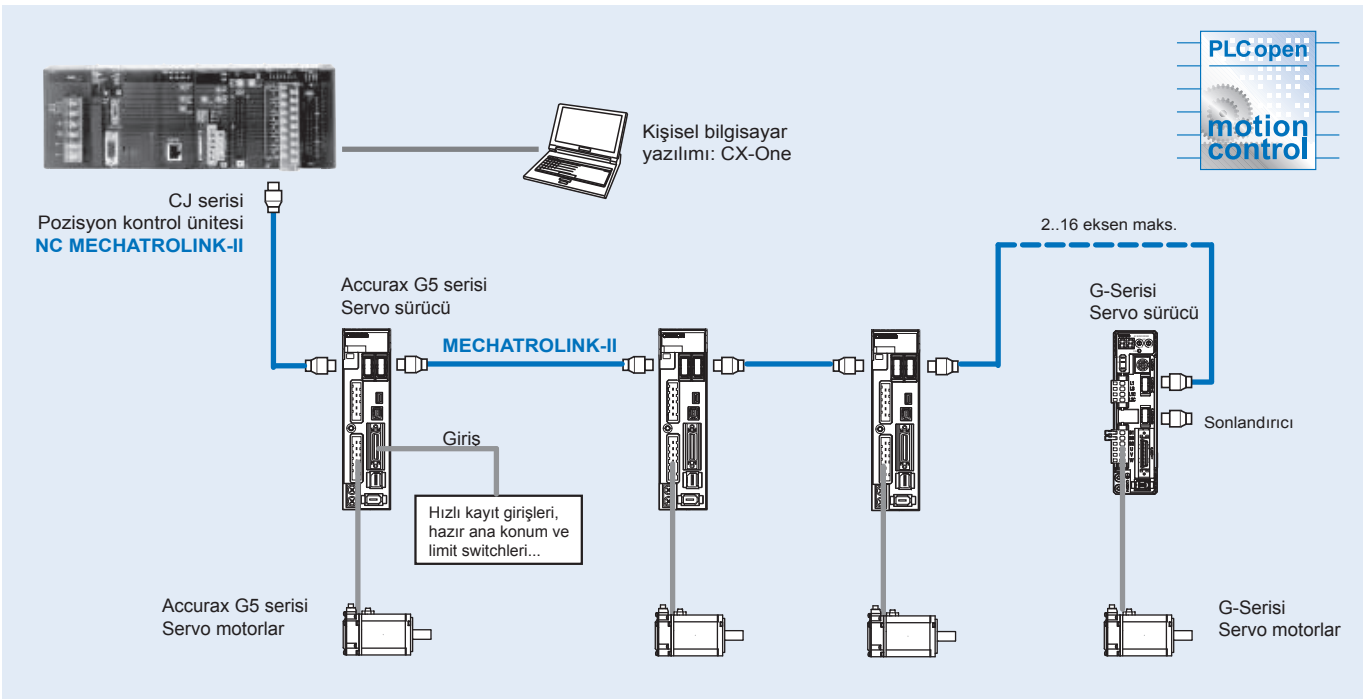
Pozisyon kontrol ünitesi

MECHATROLINK-II Hareket Veri Yolu ile çoklu eksen noktadan noktaya pozisyon kontrolörü

- 2, 4 veya 16 eksenli pozisyon kontrol üniteleri.
- Yüksek hızlı veri yolu MECHATROLINK-II özel olarak hareket kontrolü için tasarlanmıştır.
- Pozisyon, hız ve tork kontrolünü destekler.
- Programlama dilleri: ladder, fonksiyon blokları. PLC Open Fonksiyon Bloklarını destekler.
- OMRON HMI terminalleri için akıllı aktif parçalar mühendislik süresini azaltır.
- Tüm sisteme bir noktadan erişim. Ağ kurulumu, servo sürücü yapılandırma ve izleme ve PLC programlama.



Sistem konfigürasyonu



Özellikler

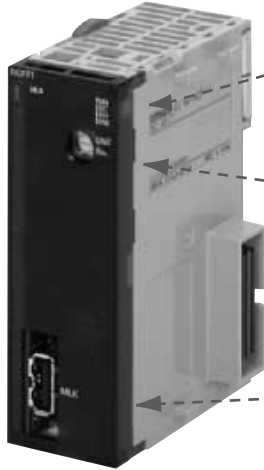
Pozisyon kontrol ünitesi

Model	CJ1W-NC271	CJ1W-NC471	CJ1W-NCF71
Sınıflandırma	CJ-serisi CPU veri yolu ünitesi		
Uygulanabilir PLC'ler	CJ serisi		
Olası ünite sayı ayarları	0 - F		
Kontrol metodu	MECHATROLINK-II (pozisyon, hız ve tork kontrolü)		
Kontrol edilen cihazlar	Dahili MECHATROLINK-II ile Accurax G5 ve G Serisi servo sürücüler		
Kontrollü eksenler	Maksimum 2	Maksimum 4	Maksimum 16
I/O atamaları	Ortak işletim bellek alanı CPU veri yolu ünitesi alanına tahsis edilen wordler: 25 word (15 çıkış word, 10 giriş word)		
	Eksen işletim bellek alanı Aşağıdaki alanlardan birine atanmıştır (kullanıcı tanımlı): CIO, iş, yardımcı, tutma, DM veya EM alanı. Atanan edilen word sayısı: 50 word (25 çıkış word, 25 giriş word × en yüksek eksen Kullanılan sayısı)		
Kontrol üniteleri	Pozisyon komut ünitesi	Komut ünitesi: servo parametrelerdeki elektronik dişli ayarına bağlıdır. Varsayılan ayar: pulsar	
	Pozisyon kontrolü için hız komut ünitesi	Komut ünitesi	
	Pozisyon kontrolü için hızlanma/yavaşlama hızları	10.000 komut birimi ²	
	Hız kontrolü için hız komut birimi	Motorun maksimum hızının % 0,001'i	
	Tork kontrolü için tork komut birimi	Motorun maksimum torkunun % 0,001'i	
Kontrol komut aralığı	Pozisyon komut aralığı	-2.147.483.648 - 2.147.483.647 (komut üniteleri)	
	Pozisyon kontrolü için hız komut aralığı	0 - 2.147.483.647 (komut üniteleri)	
	Pozisyon kontrolü için hızlanma/yavaşlama hızları	1 - 65.535 (10.000 komut üniteleri ²)	
	Hız kontrolü için hız komut aralığı	-% 199,999 - % 199,999 Üst sınır servo motorun maksimum hızı ile kısıtlanır.	
	Tork kontrolü için tork komut aralığı	-% 199,999 - % 199,999 Üst sınır servo motorun maksimum torku ile kısıtlanır.	
Kontrol fonksiyonları	Servo kilit/kilit açma	Servo sürücüyü kilitlet ve kilidini açar.	
	Pozisyon kontrolü	Belirtilen hedef pozisyona ve ladder programından belirtilen hedef hıza göre mutlak bir pozisyona veya bağlı bir pozisyona pozisyonlandırır.	
	Orijin belirleme	<ul style="list-style-type: none"> Orijin arama: belirtilen arama yöntemini kullanarak orijini oluşturur. Mevcut pozisyon önyarı: orijini oluşturmak için mevcut pozisyonu belirtilen bir pozisyona değiştirir. Orijin dönüşü: eksenini herhangi bir pozisyondan oluşturulan orijine döndürür. Mutlak enkoder orijini: bir orijin aramasını kullanmaksızın, mutlak bir enkodere sahip bir servo motoru kullanarak orijini oluşturur. 	
	Jogging	Saat yönünde veya Saat yönünün tersi yönde sabit bir hız çıkışı yapar.	
	Beslemeyi kes	Eksen hareket ederken harici bir kesinti girişi alındığı zaman eksenini sabit bir miktarda hareket ettirerek pozisyonlandırma gerçekleştirir.	
	Hız kontrolü	Servo sürücüsü hız çevrimine bir komut göndererek hız kontrolü gerçekleştirir.	
	Tork kontrolü	Servo sürücüsü akım çevrimine bir komut göndererek hız tork kontrolü gerçekleştirir.	
	Durdurma fonksiyonları	<ul style="list-style-type: none"> Yavaşlayarak durdurma: hareket eden eksenini durmak için yavaşlatır. Acil durdurma: sapma sayacında kalan puls sayısı için hareket eden eksen pozisyonlandırır ve sonra eksenini durdurur. 	
	Lineer Interpolasyon	İki interpolasyon kullanılarak 8 eksene kadar interpolasyonlu olabilir (interpolatör başına 4 eksen) Ünite sürümü 1.1 veya üzerinde mevcuttur	
	Yardımcı fonksiyonlar	Hızlanma/yavaşlama eğrileri	Yamuk (lineer) bir eğri, üssel bir eğri veya bir S eğrisi (hareket eden ortalama) belirler.
Tork limiti		Pozisyon kontrolü sırasında tork üst limitini kısıtlar.	
Geçersiz kılma		Belirtilen bir oranda eksen komut hızını çoğaltır. Geçersiz kılma: % 0,01 - 327,67	
Servo parametre transferi		Servo sürücü parametrelerini CPU ünitesindeki ladder programından okur ve yazar.	
İzleme fonksiyonu		Servo sürücünün komut koordinat pozisyonlarının, geribildirim pozisyonunun, akım hızının, torkun, vs. kontrol durumunu izler.	
Yazılım limitleri		Pozisyonlandırmanın kontrolü için yazılım işletimini sınırlandırır.	
Geri tepme kompanzasyonu		Belirlenen bir değere göre mekanik sistemdeki çalıştırma miktarını dengeler.	
Sapma sayacı sıfırlama	Servo sürücünün sapma sayacındaki pozisyon sapması 0'a sıfırlanabilir (ünite sürümü 1.3 veya üzeri).		
Harici I/O	Pozisyon kontrol ünitesi	Bir MECHATROLINK-II arabirim portu	
	Servo sürücü I/O	CW/CCW limit girişleri, orijin sensör girişleri, harici kesinti girişleri 1 - 3 (harici orijin girişleri olarak kullanılabilir)	
Programlama yöntemleri	Standart ladder	Doğrudan NCF ünitesi hafıza alanı üzerinden	
	Fonksiyon blokları	Standart PLC Open fonksiyon bloklarını kullanır	
	Akıllı aktif parçalar	OMRON HMI akıllı aktif parçaların kullanımı CPU kullanımını optimize eder ve mühendislik süresini azaltır	
Dahili akım tüketimi	360 mA veya 5 VDC'de daha az		
Ağırlık	95 g		



Cihazın Tanıtılması

CJ1W-NC271/471/F71 - pozisyon kontrol ünitesi



LED göstergeler

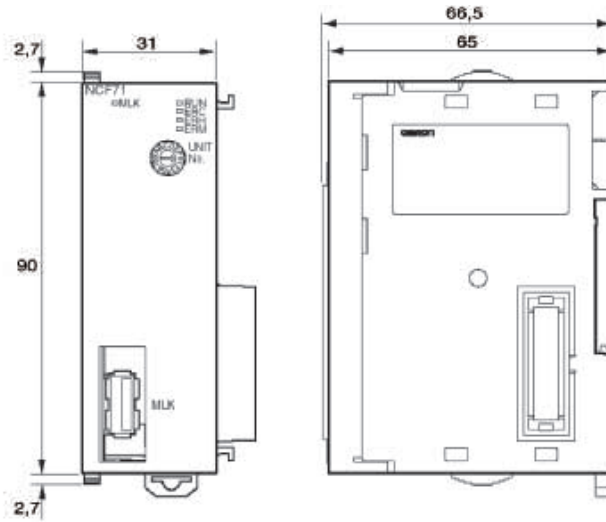
- MLK - MECHATROLINK-II ağ durumu
- RUN - ÇALIŞMA pozisyonunda kontrolör
- ERC - Pozisyon kontrol ünitesi hatası
- ERH - PLC CPU ünite hatası
- ERM - MECHATROLINK-II slave ünite hatası

ÜNİTE no. ayar switchi

MECHATROLINK-II haberleşme konnektörleri:
MECHATROLINK-II düğümlerine bağlar

Boyutlar

CJ1W-NC271/471/F71 - pozisyon kontrol ünitesi



Sipariş bilgisi

Pozisyon kontrolörü ünite

İsim	Model
MECHATROLINK-II pozisyon kontrol ünitesi - 16 eksen	CJ1W-NCF71
MECHATROLINK-II pozisyon kontrol ünitesi - 4 eksen	CJ1W-NC471
MECHATROLINK-II pozisyon kontrol ünitesi - 2 eksen	CJ1W-NC271

MECHATROLINK II ilişkili sürücüler

Servo sistemi

İsim	Model
Accurax G5 servo sürücü dahili ML-II	R88D-KN□□□-ML2
G-Serisi servo sürücü dahili ML-II	R88D-GN□□□H-ML2

Not: Ayrıntılı özellikler ve sipariş bilgisi için servo sistemler kısmına bakın

MECHATROLINK-II kabloları

İsim	Açıklamalar	Model
MECHATROLINK-II sonlandırıcı	Sonlandırıcı direnç	JEPMC-W6022
MECHATROLINK-II kabloları	0,5 metre	JEPMC-W6003-A5
	1 metre	JEPMC-W6003-01
	3 metre	JEPMC-W6003-03
	5 metre	JEPMC-W6003-05
	10 metre	JEPMC-W6003-10
	20 metre	JEPMC-W6003-20
	30 metre	JEPMC-W6003-30

Bilgisayar yazılımı

Özellikler	Model
CX-One sürüm 2.0 (CX-Motion NCF 1.70 veya daha yüksek) CX-One sürüm 3.0 (CX-Motion NCF 1.90 veya daha yüksek) CX-One sürüm 4.0 veya daha yüksek	CX-One

BURADA GÖSTERİLEN TÜM BOYUTLAR MİLİMETRE CİNSİNDENDİR.

Milimetreyi inç'e çevirmek için 0,03937 ile çarpın. Gramı ons'a çevirmek için 0,03527 ile çarpın.