

SJDE-□-OY, SJME-□-OY

System serwonapędów Junma

Nowa koncepcja serwonapędów - Prostota i oszczędność miejsca, okablowania i czasu

- Ultrakompaktowy rozmiar napędu umożliwia zmniejszenie panelu
- Technologia nie wymagająca regulacji, parametry wzmocnienia nie muszą być ustawiane
- Szczytowy moment obrotowy do 300% wartości znamionowej w ciągu 3 sekund
- Natychmiastowa reakcja, duża szybkość, duży moment obrotowy i duża dokładność
- Wersja z wbudowanym portem sieci MECHATROLINK-II
- Port MECHATROLINK-II upraszcza okablowanie i skraca czas instalacji
- Sieć MECHATROLINK-II umożliwia dostęp do systemu z jednego punktu
- Dostępna jest wersja serwonapędu z impulsową kontrolą pozycjonowania, w pełni „bezparametrowa”, wystarczy podłączyć i działa

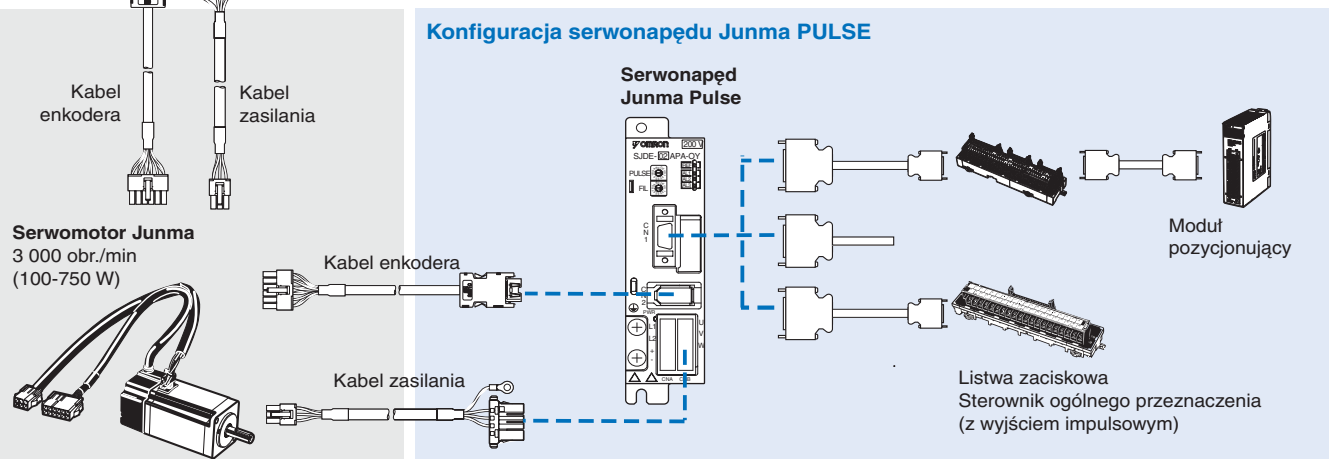
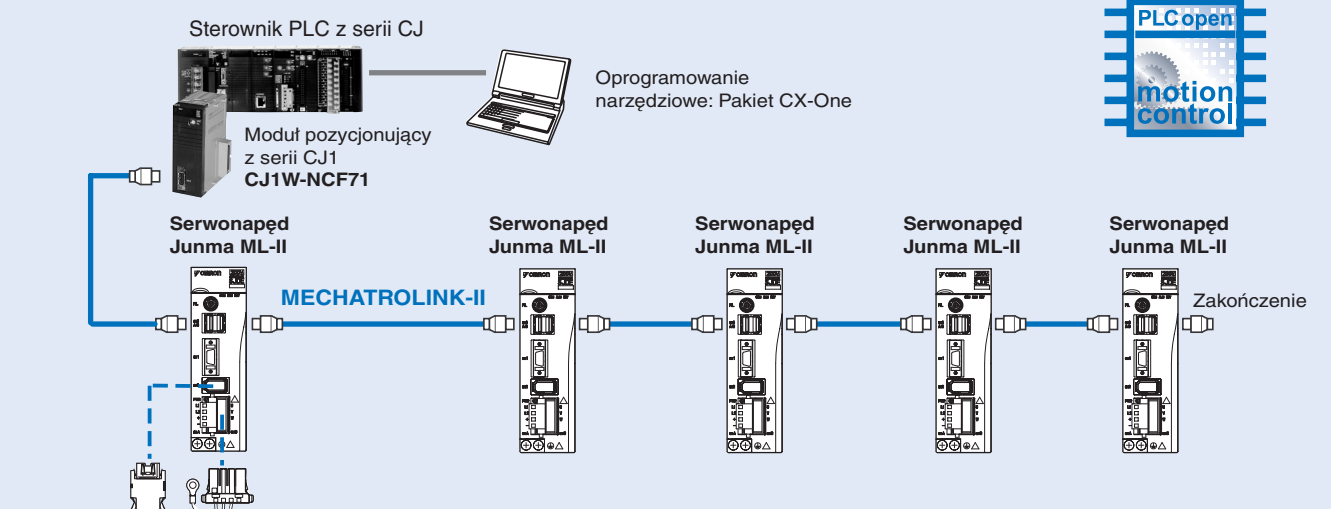
Wartości znamionowe

- 230 V AC jednofazowy 100 W do 750 W (2,39 Nm)

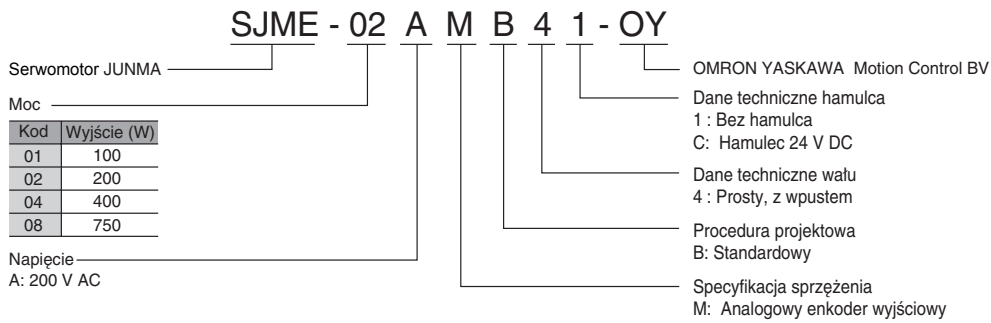


Konfiguracja systemu

Konfiguracja serwonapędu Junma MECHATROLINK-II



Przeznaczenie serwomotoru



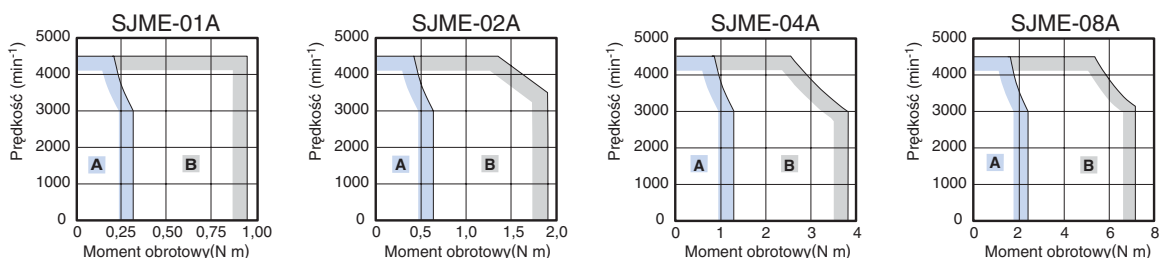
Dane techniczne serwomotoru

Napięcie		230 V				
Model serwomotoru- □		01A□	02A□	04A□	08A□	
Wyjście znamionowe ¹	W	100	200	400	750	
Znamionowy moment obrotowy ^{1, 2}	N·m	0,318	0,637	1,27	2,39	
Chwilowy szczytowy moment obrotowy ¹	N·m	0,955	1,91	3,82	7,16	
Prąd znamionowy ¹	Ramiona	0,84	1,1	2,0	3,7	
Prąd chwilowy szczytowy ¹	Ramiona	2,5	3,3	6,0	11,1	
Prędkość znamionowa ¹	min ⁻¹	3000				
Prędkość maksymalna ¹	min ⁻¹	4500				
Współczynnik momentu	N·m/ramię	0,413	0,645	0,682	0,699	
Moment bezwładnościowy wirnika (JM)	kg·m ² ×10 ⁻⁴	0,0634	0,330	0,603	1,50	
Dopuszczalny bezwładnościowy moment obciążenia ³	kg·m ² ×10 ⁻⁴	0,6	3,0	5,0	10,0	
Znamionowa moc	kW/s	16,0	12,3	26,7	38,1	
Znamionowe przyspieszenie kątowe	rad/s ²	50200	19300	21100	15900	
Enkoder	Standardowy	Analogowy enkoder wyjściowy				
Dopuszczalne obciążenie promieniowe		78	245	245	392	
Dopuszczalne obciążenie wzdłużne		54	74	74	147	
Przybliż. masa	kg (bez hamulca)	0,5	0,9	1,3	2,6	
	kg (z hamulcem)	0,8	1,5	1,9	3,5	
Dane techniczne hamulca	Napięcie znamionowe	24 V DC ±10%				
	Moment bezwładnościowego zatrzymania hamulca J	kg·m ² ×10 ⁻⁴	0,0075	0,064	0,171	
	Pobór mocy (w temperaturze 20 °C)	W	6	6,9	7,7	
	Pobór prądu (w temperaturze 20 °C)	A	0,25	0,29	0,32	
	Stacyjny moment sił tarcia	N·m (minimalny)	0,318	1,27	2,39	
	Czas narastania momentu na hamulcu	ms (maks.)	100			
	Czas zwolnienia hamulca	ms (maks.)	80			
Podstawowe dane techniczne	Czas	Ciągły				
	Klasa termiczna	B				
	Klasa wibracji	15 µm lub mniej				
	Napięcie	1500 V AC przez 1 min				
	Rezystancja izolacji	500 V DC: min. 10 MΩ				
	Obudowa	Całkowicie zamknięta, samochłodząca, IP55 (z wyjątkiem otworu wału i złączy)				
	Odporność na wibracje	Przyspieszenie wibracji 49 m/s				
	Temperatura eksploatacji/składowania	0 to +40 °C / -20 to 60 °C bez przemarzania				
	Wilgotność eksploatacji/składowania	20–80% RH (bez kondensacji)				
	Wysokość	1000 m n.p.m. lub mniej				
Montaż	Montaż kołnierzowy					


Uwaga: *1. Te wartości charakterystyk prędkości/momentu to wartości przy temperaturze uzwojenia armatury 100 °C podczas pracy w połączeniu z serwonapędem SJDE. Inne wartości odnoszą się do temperatury 20 °C.
*2. Podane tu momenty znamionowe odnoszą się do dopuszczalnego ciągłego momentu obrotowego w temperaturze 40 °C z założonym aluminiowym radiatorem (o wymiarach 250 mm x 250 mm x 6 mm).
*3. Wartości dla odpowiednich serwonapędów SJDE bez zewnętrznego modułu hamującego

Charakterystyki prędkości i momentu

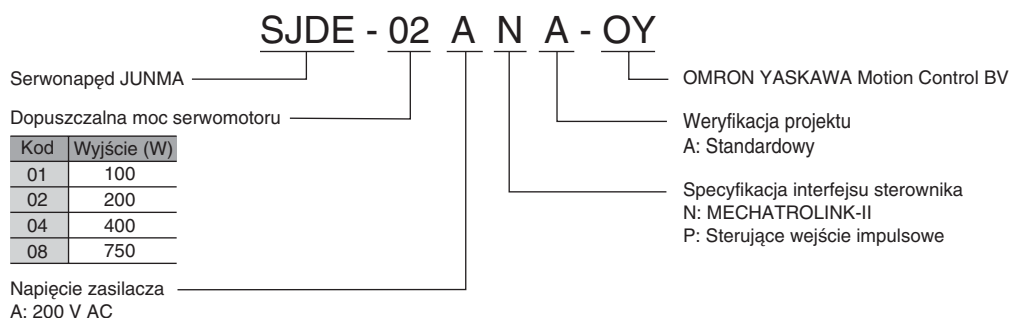
(A : Strefa obsługi ciągłej B : Strefa obsługi przerywanej)



Serwomotor / Połączenie z serwonapędem

Serwomotor Junma						Serwonapęd Junma	
	Napięcie	Znamionowy moment obrotowy	Moc	Model bez hamulca	Model z hamulcem	MECHATROLINK-II	Sterowanie impulsowe
	200 V	0,318 Nm	100 W	SJME-01AMB41-OY	SJME-01AMB4C-OY	SJDE-01ANA-OY	SJDE-01APA-OY
		0,637 Nm	200 W	SJME-02AMB41-OY	SJME-02AMB4C-OY	SJDE-02ANA-OY	SJDE-02APA-OY
		1,27 Nm	400 W	SJME-04AMB41-OY	SJME-04AMB4C-OY	SJDE-04ANA-OY	SJDE-04APA-OY
		2,39 Nm	750 W	SJME-08AMB41-OY	SJME-08AMB4C-OY	SJDE-08ANA-OY	SJDE-08APA-OY

Przeznaczenie serwonapędu



Kod	Wyjście (W)
01	100
02	200
04	400
08	750

Dane techniczne serwonapędu

Serwonapęd Junma MECHATROLINK-II

Typ serwonapędu	SJDE-□	01ANA-OY	02ANA-OY	04ANA-OY	08ANA-OY
Zastosowany serwomotor	SJME-□	01A□	02A□	04A□	08A□
Maksymalna dopuszczalna moc silnika	W	100	200	400	750
Ciągły prąd wyjściowy (skuteczny)	Ramiona	0,84	1,1	2,0	3,7
Maks. prąd wyjściowy	Ramiona	2,5	3,3	6,0	11,1
Zasilanie wejścia (Obwód główny i obwód sterujący)	Napięcie	Jednofazowe, 200 do 230 V AC, + 10 do -15% (50/60 Hz)			
	Moc KVA	0,40	0,75	1,2	2,2
Metoda sterowania	Sterowanie PWM, prąd sinusoidalny				
Sprężenie zwrotne	Analogowy enkoder przyrostowy (wartość przyrostów określona przez 13 bitów)				
Dopuszczalny bezwładnościowy moment obciążenia *1	kg·m ²	0,6 × 10 ⁻⁴	3,0 × 10 ⁻⁴	5,0 × 10 ⁻⁴	10,0 × 10 ⁻⁴
Temperatura eksploatacji/składowania	Od 0 do +55 °C / -20 do 70 °C				
Wilgotność eksploatacji/składowania	90% wilgotności względnej lub mniej (bez kondensacji)				
Wysokość	1000 m n.p.m. lub mniej				
Odporność na wibracje/wstrząsy	4,9m/s ² (0,5G) / 19,6m/s ² (2G)				
Konfiguracja	Montaż na podstawie				
Przybliż. masa	Kg	1,0			1,4
Hamulec dynamiczny (DB)	Działa przy WYŁ. zasilaniu głównym, serwoalarm, serwonapęd WYŁ. (WYŁ. po zatrzymaniu silnika; WŁ. gdy zasilanie silnika jest wyłączone.)				
Przetwarzanie energii hamowania	Opcjonalne (jeśli energia hamowania silnika jest za duża, należy zainstalować moduł hamujący JUSP-RG08D)				
Funkcja ograniczenia przekroczenia odległości (OT)	P_OT, N_OT				
Wyłącznik bezpieczeństwa	Wyłącznik bezpieczeństwa (E-STP)				
Wyświetlacz LED	4 diody LED (PWR, RDY, COM, ALM)				
Monitor MECHATROLINK-II	Podczas komunikacji MECHATROLINK-II: dioda LED COM (świeci się)				
Monitor serwonapędu WŁ./WYŁ.	Gdy serwonapęd WYŁ.: Dioda LED RDY (nie świeci się), gdy serwonapęd WŁ.: Dioda LED RDY (miga)				
Monitor stanu zasilania	Kontrola / stan zasilania głównego obwodu WYŁ.: dioda LED PWR (nie świeci się) Kontrola / stan zasilania głównego obwodu WŁ.: dioda LED PWR (świeci się)				
Przekładnia elektroniczna	0,01 < A/B < 100				
Zabezpieczenia	Przetężenie, przepięcie, niedomiarowe napięcie, przeciążenie, błąd czujnika obwodu głównego, błąd temperatury płyty, błąd przekroczenia położenia, nadmierna prędkość, błąd sygnału enkodera, zabezpieczenie przed przejściem poza graniczne położenie, błąd systemowy, błąd parametru				
Komunikacja MECHATROLINK	Protokół komunikacji	MECHATROLINK-II			
	Szybkość transmisji	10 Mb/s			
	Cykl transmisji	1ms, 1,5ms, 2ms, 3ms, 4ms			
	Długość danych	17 bajtów i 32 bajty			
Wejście poleceń	Komunikacja MECHATROLINK	Polecenia MECHATROLINK-II (Dla poleceń sekwencyjowania, ruchu, ustawień danych/referencyjnych, monitorowania, regulacji i innych)			
Sekwencyjny sygnał wejściowy	Stałe wejście	5 punktowe (stała konfiguracja: Podtrzymywany sygnał zewnętrzny zapadki, sygnał zerowego powrotu redukcji prędkości, sygnał hamowania silnika przy ruchu do przodu, sygnał hamowania silnika przy ruchu do tyłu, sygnał zatrzymania awaryjnego)			
Sekwencyjny sygnał wyjściowy	Stałe wyjście	2 punktowe (stały układ: Alarm serwonapędu, blokada hamulca)			

Uwaga: *1. Wartości dla konfiguracji bez zewnętrznego modułu hamującego

Serwonapęd Junma sterowany impulsowo

Typ serwonapędu	SJDE-□	01APA-OY	02APA-OY	04APA-OY	08APA-OY
Zastosowany serwomotor	SJME-□	01A□	02A□	04A□	08A□
Maksymalna dopuszczalna moc silnika	W	100	200	400	750
Ciągły prąd wyjściowy (skuteczny)	Ramiona	0,84	1,1	2,0	3,7
Maks. prąd wyjściowy	Ramiona	2,5	3,3	6,0	11,1
Zasilanie wejścia (Obwód główny i obwód sterujący)	Napięcie	Jednofazowe, 200 do 230 V AC, + 10 do -15% (50/60 Hz)			
	Moc KVA	0,40	0,75	1,2	2,2
Metoda sterowania	Sterowanie PWM, prąd sinusoidalny				
Sprzężenie zwrotne	Analogowy enkoder przyrostowy (10 000 kroków na obrót)				
Dopuszczalny bezwładnościowy moment obciążenia ^{*1}	kg·m ²	$0,6 \times 10^{-4}$	$3,0 \times 10^{-4}$	$5,0 \times 10^{-4}$	$10,0 \times 10^{-4}$
Temperatura eksploatacji/składowania	Od 0 do +55 °C / -20 do 70 °C				
Wilgotność eksploatacji/składowania	90% wilgotności względnej lub mniej (bez kondensacji)				
Wysokość	1000 m n.p.m. lub mniej				
Odporność na wibracje/wstrząsy	4,9m/s ² (0,5G) / 19,6m/s ² (2G)				
Konfiguracja	Montaż na podstawie				
Sposób chłodzenia	Chłodzenie wymuszone (wbudowany wentylator)				
Przybliż. masa	Kg	0,5			1,0
Funkcje wbudowane	Hamulec dynamiczny (DB)	Działa przy WYŁ. zasilaniu głównym, serwoalarm, serwonapęd WYŁ. (WYŁ. po zatrzymaniu silnika; WŁ. gdy zasilanie silnika jest wyłączone.)			
	Przetwarzanie energii hamowania	Opcjonalne (jeśli energia hamowania silnika jest za duża, należy zainstalować moduł hamujący JUSP-RG08D)			
	Wyświetlacz LED	5 (PWE, REF, AL1, AL2, AL3)			
	Filtr	Wybór jednego z ośmiu poziomów za pomocą przełącznika FIL			
	Zabezpieczenia	Błędy prędkości, przeciążenie, błędy enkodera, błędy napięcia, przetężenie, unieruchomienie wbudowanego wentylatora chłodzenia, błędy systemowe			
Sygnały WeWy	Referencyjny sygnał wejściowy Wybór typu i częstotliwości impulsów za pomocą przełącznika PULSE.	Typ impulsów	Wybór jednego z następujących sygnałów: 1. CCW + CW 2. Znak + ciąg impulsów 3. CCW + CW (odwrocenie logiczne) 4. Znak + ciąg impulsów (odwrocenie logiczne)		
		Częstotliwość impulsów	Wybór jednego z następujących sygnałów: 1. 1000 impulsów/obr. (otwarty kolektor/Line Drive) maks. 75 kpps. 2. 2500 impulsów/obr. (otwarty kolektor/Line Drive) maks. 187,5 kpps. 3. 5000 impulsów/obr. (wzmacniacz linii) maks. 375 kpps. 4. 10000 impulsów/obr. (Line Drive) maks. 750 kpps.		
	Wejścia kasujące	Jeśli w stanie ON (Wł.), kasuje błąd pozycjonowania			
	Sygnał załączenia serwo	Załącza i wyłącza serwomotor			
	Sygnał wyjścia alarmowego	W stanie OFF, gdy wystąpi alarm. (Uwaga: W stanie OFF przez 2 sekundy, gdy zasilanie jest włączone)			
	Wyjście hamulca	Zewnętrzny sygnał do sterowania hamulcami. Przełączyć na ON, aby zwolnić hamulce			
	Zakończenie pozycjonowania – sygnał wyjściowy	W stanie ON, gdy aktualne położenie jest zgodne z położeniem odniesienia ±10 impulsów. Zewnętrzny sygnał sterujący hamulcami.			
	Położenie wyjściowe – sygnał wyjściowy	W stanie ON, jeśli silnik jest w punkcie wyjściowym. (Szerokość: 1/500 obr.) (Uwaga: stosować z boczne narastające sygnału)			

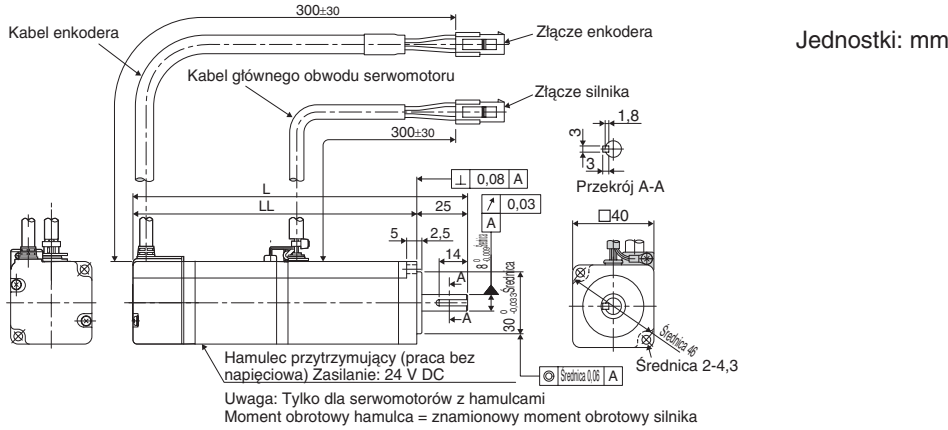
Uwaga: *1. Wartości dla konfiguracji bez zewnętrznego modułu hamującego

Wymiary

Serwomotory Junma

SJME-01 (200V, 100W)

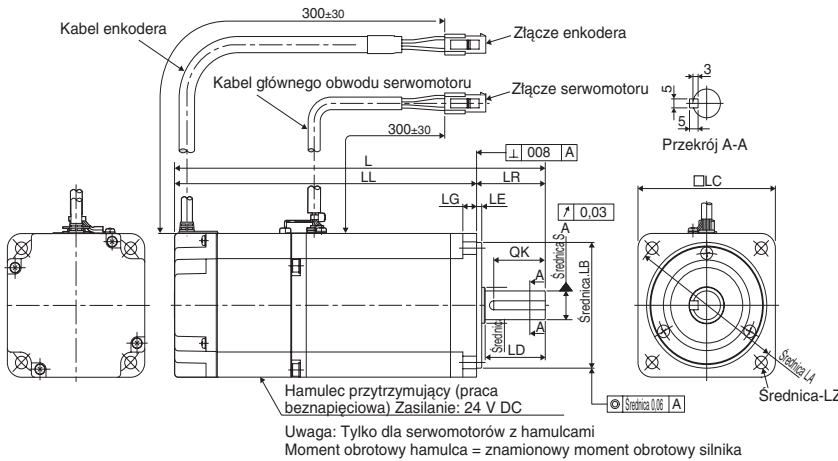
Model	L	LL	Przybliż. masa (kg)
SJME-01AMB41-OY	119	94	0,5
SJME-01AMB4C-OY	164	139	0,8



Jednostki: mm

SJME-02, 04, 08 (200V, 200 do 750 W)

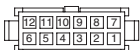
Model	L	LL	LR	LG	LE	S	LB	LC	LD	LF	LA	LZ	QK	Przybliż. masa (kg)
SJME-02AMB41-OY	125,5	95,5	30	6	3	14 ⁰ _{-0,011}	50 ⁰ _{-0,039}	60	-	-	70	5,5	20	0,9
SJME-02AMB4C-OY	165,5	135,5												1,5
SJME-04AMB41-OY	148,5	118,5												1,3
SJME-04AMB4C-OY	188,5	158,5												1,9
SJME-08AMB41-OY	173	133	40	8	3	16 ⁰ _{-0,011}	70 ⁰ _{-0,046}	80	35	20	90	7	30	2,6
SJME-08AMB4C-OY	216	176												3,5



Jednostki: mm

Złącza serwomotorów

Specyfikacja złącza enkodera



Blok zacisków:
5559-12P-210
Zaciski:
5558T2 lub
5558T2L
(Producent: Molex Japan Co., Ltd)

1	PG5V	czerwony
2	PG0V(GND)	czarny
3	Faza A+	niebieski
4	Faza A-	niebiesko-biały
5	Faza B+	żółty
6	Faza B-	żółto-biały
7	Faza /Z	fioletowy
8	Faza U	szary
9	Faza V	zielony
10	Faza W	pomarańczowy
11	-	-
12	FG	ekranowany

Specyfikacja złącza silnika

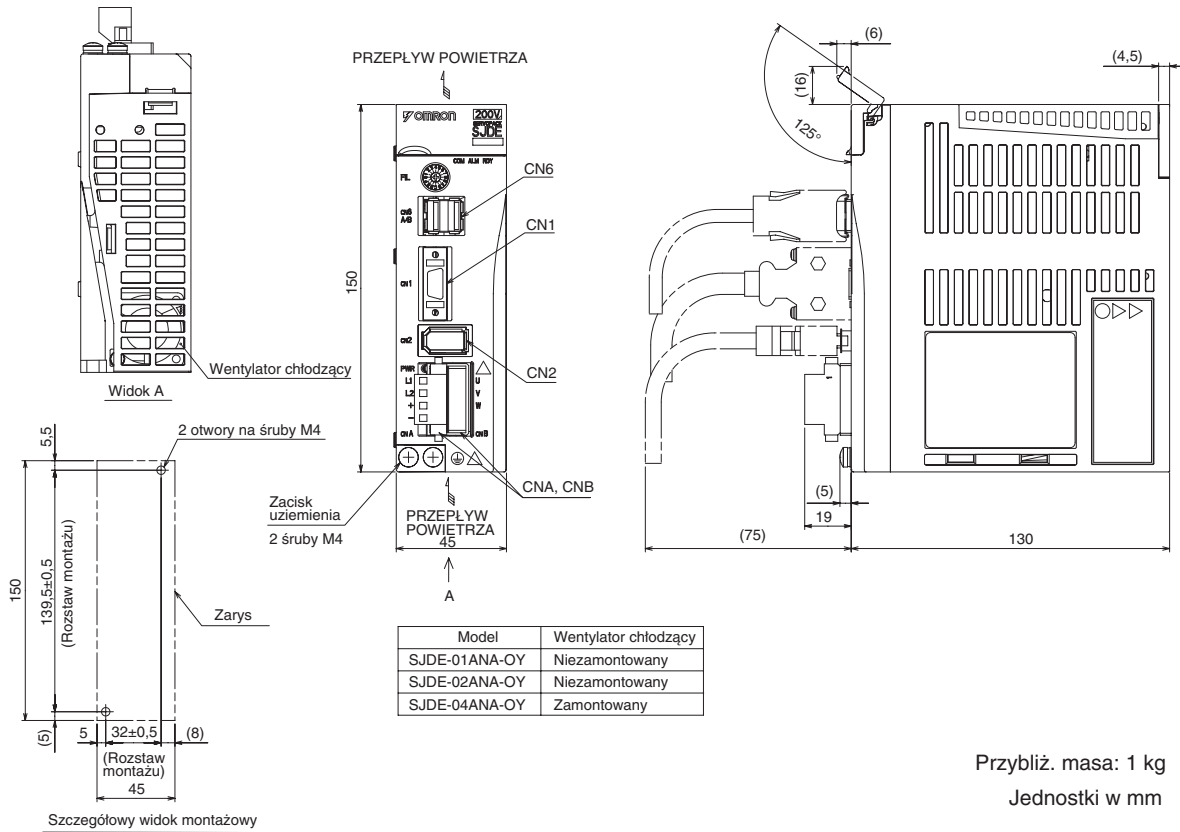


Blok zacisków:
5559-06P-210
Zaciski (nr 1 do 3, 5, 6):
5558T lub 5558TL
Styk uziemienia (nr 4):
30490-2002 lub
30490-2012
(Producent: Molex Japan Co., Ltd)

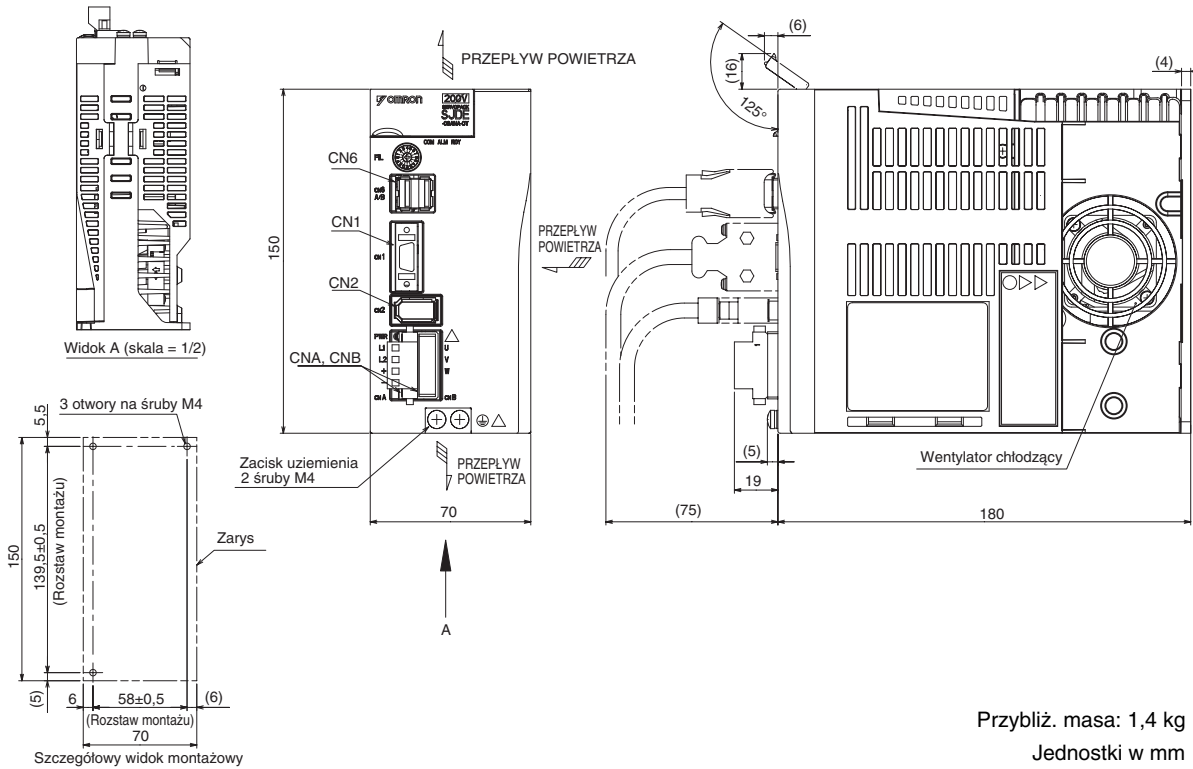
Bez hamulca		Z hamulcem		
1	Faza U	czerwony	Faza U	czerwony
2	Faza V	biały	Faza V	biały
3	Faza W	niebieski	Faza W	niebieski
4	F G	zielono-żółty	F G	zielono-żółty
5	-	-	Hamulec	czerwony
6	-	-	Hamulec	czarny

Serwonapędy Junma MECHATROLINK-II

SJDE-01, 02, 04ANA-OY (200 V, 100 do 400 W)

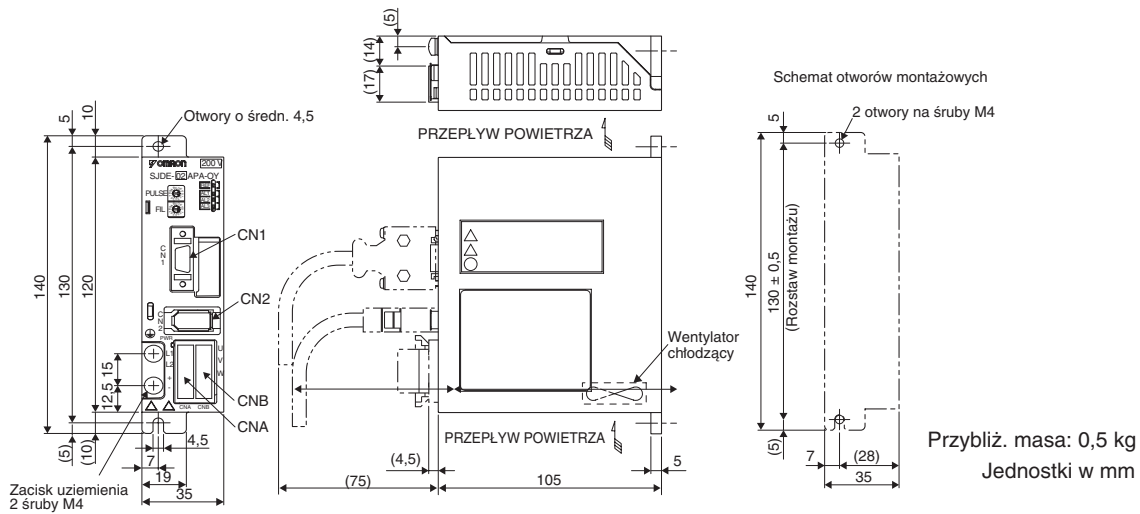


SJDE-08ANA-OY (200 V, 750 W)

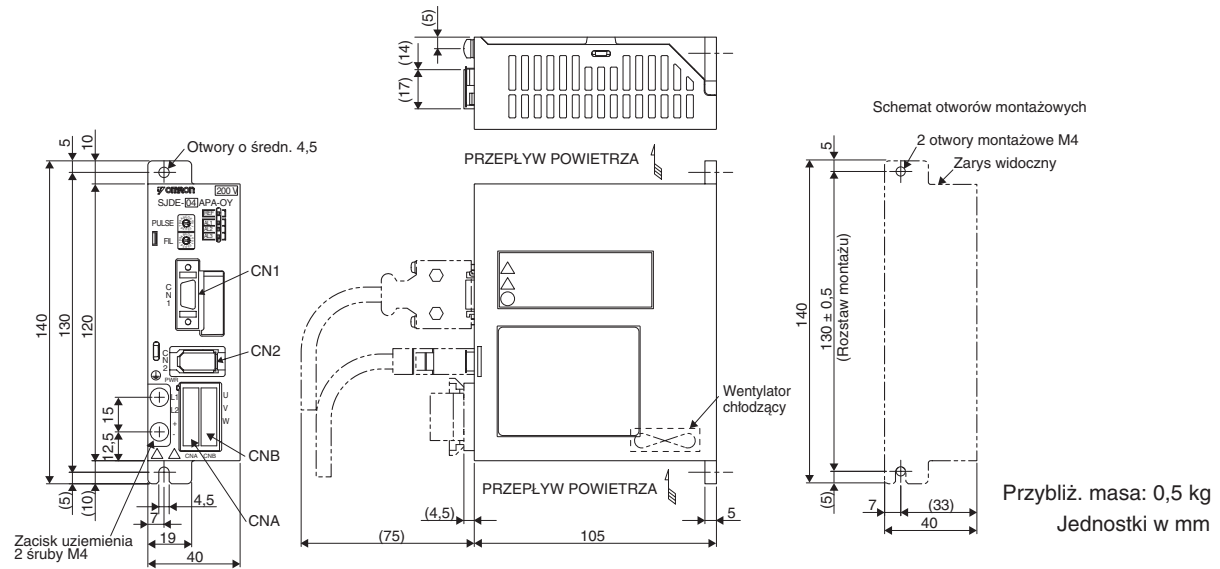


Serwonapędy Junma sterowane impulsowe

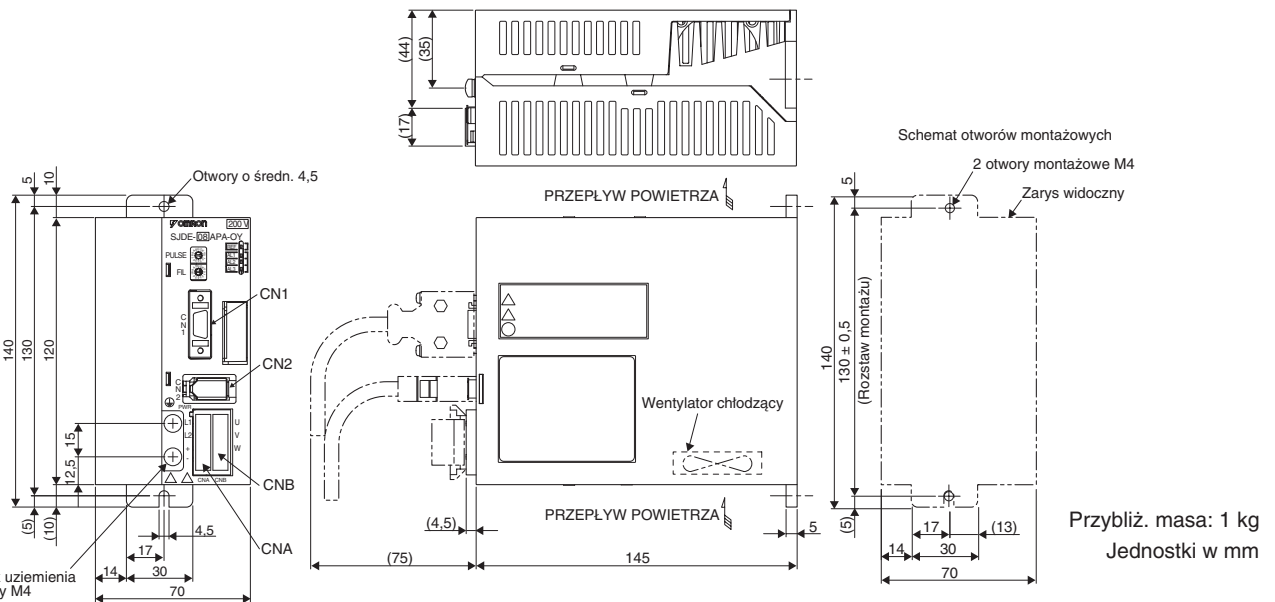
SJDE-01, 02APA-OY (200V, 100 to 200W)



SJDE-04APA-OY (200V, 400W)

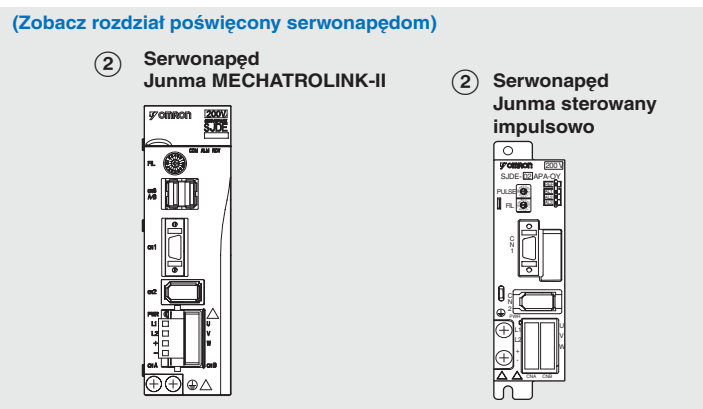
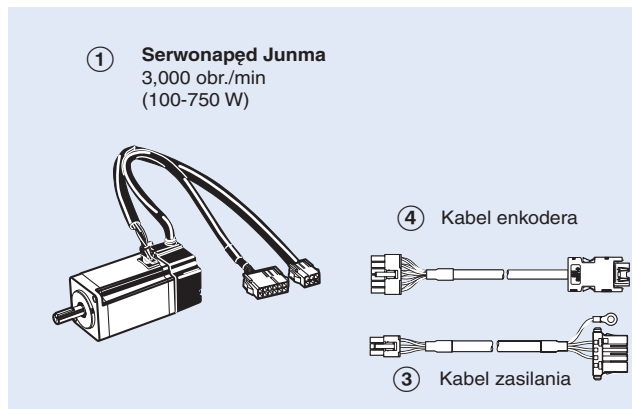


SJDE-08APA-OY (200V, 800W)



Ordering Information

Konfiguracja serwomotoru Junma



Serwomotory i serwonapędy

Symbol	Specyfikacja				① Model serwonapędu		② Model serwonapędu	
	Napięcie	Encoder, konstrukcja		Znamionowy moment obrotowy	Moc	Mechatrolink-II	Sterowanie impulsowe	
①②	1-fazowe 200 V AC	Analogowy enkoder przyrostowy	Bez hamulca	0,318 Nm	100 W	SJME-01AMB41-OY	SJDE-01ANA-OY	SJDE-01APA-OY
				0,637 Nm	200 W	SJME-02AMB41-OY	SJDE-02ANA-OY	SJDE-02APA-OY
				1,27 Nm	400 W	SJME-04AMB41-OY	SJDE-04ANA-OY	SJDE-04APA-OY
				2,39 Nm	750 W	SJME-08AMB41-OY	SJDE-08ANA-OY	SJDE-08APA-OY
		Wał prosty z wypustem	Z hamulcem	0,318 Nm	100 W	SJME-01AMB4C-OY	SJDE-01ANA-OY	SJDE-01APA-OY
				0,637 Nm	200 W	SJME-02AMB4C-OY	SJDE-02ANA-OY	SJDE-02APA-OY
				1,27 Nm	400 W	SJME-04AMB4C-OY	SJDE-04ANA-OY	SJDE-04APA-OY
				2,39 Nm	750 W	SJME-08AMB4C-OY	SJDE-08ANA-OY	SJDE-08APA-OY

Kable zasilania

Symbol	Specyfikacja	Model	Widok		
③	Kable zasilania dla serwowmotorów Junma bez hamulca SJME-0□AMB41-OY	Kable elastyczne (standardowe)			
		Kabel ekranowany		1,5 m JZSP-CHM000-01-5E	
		Promień zgięcia (dynamiczny) > 10 x średnica		3 m JZSP-CHM000-03-E	
		Cykli zginania > 5 milionów		5 m JZSP-CHM000-05-E	
				10 m JZSP-CHM000-10-E	
				15 m JZSP-CHM000-15-E	
				20 m JZSP-CHM000-20-E	
	Kable zasilania dla serwowmotorów Junma z hamulcem SJME-0□AMB4C-OY	Kable elastyczne (standardowe)			
		Kabel ekranowany			1,5 m JZSP-CHM030-01-5E
		Promień zgięcia (dynamiczny) > 10 x średnica			3 m JZSP-CHM030-03-E
		Cykli zginania > 5 milionów			5 m JZSP-CHM030-05-E
					10 m JZSP-CHM030-10-E
					15 m JZSP-CHM030-15-E
					20 m JZSP-CHM030-20-E
Kable nieelastyczne		3 m R7A-CAZ003S			
		5 m R7A-CAZ005S			
		10 m R7A-CAZ010S			
	Kable nieelastyczne		3 m R7A-CAZ003B		
			5 m R7A-CAZ005B		
			10 m R7A-CAZ010B		

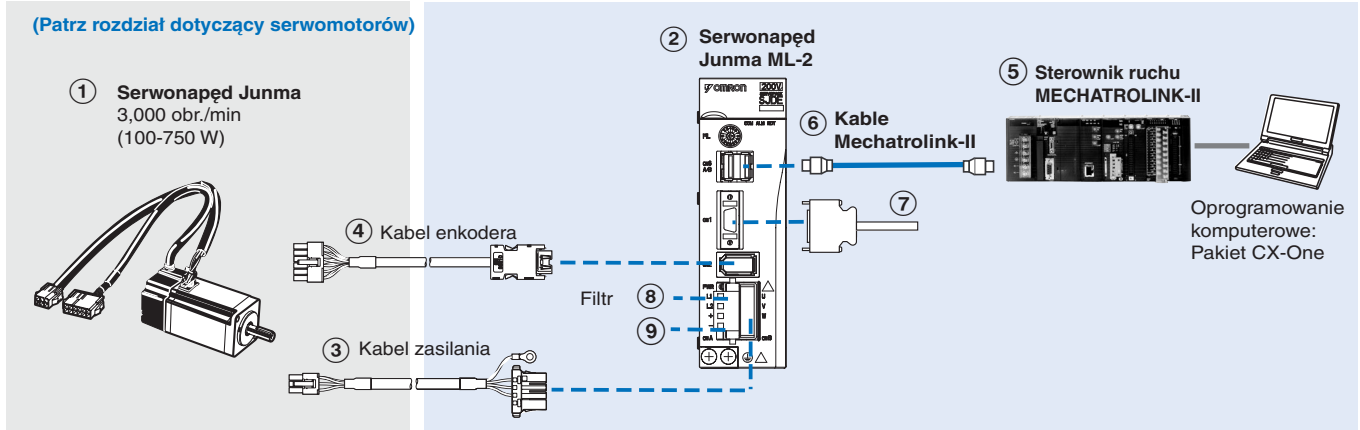
Kable enkodera

Symbol	Specyfikacja	Model (elastyczne)	Widok		
④	Kabel enkodera dla serwowmotorów Junma SJME-0□AMB4□-OY	Kable elastyczne (standardowe)			
		Kabel ekranowany		1,5 m JZSP-CHP800-01-5E	
		Promień zgięcia (dynamiczny) > 10 x średnica		3 m JZSP-CHP800-03-E	
		Cykli zginania > 5 milionów		5 m JZSP-CHP800-05-E	
				10 m JZSP-CHP800-10-E	
				15 m JZSP-CHP800-15-E	
				20 m JZSP-CHP800-20-E	
		Kable nieelastyczne			3 m R7A-CRZ003C
					5 m R7A-CRZ005C
					10 m R7A-CRZ010C

Złącza do kabli zasilania i enkodera

Specyfikacja	Model (Omron)	Model (Yaskawa)
Złącza do kabli zasilania		
Od strony napędu (CNB)	R7A-CN201A	JZSP-CHM9-2
Od strony silnika	R7A-CN202A	JZSP-CHM9-1
Złącza do kabli enkodera		
Od strony napędu (CN2)	R7A-CN201R	JZSP-CHP9-2
Od strony silnika	R7A-CN202R	JZSP-CHP9-1

Konfiguracja serwonapędu Junma MECHATROLINK-II



Serwowymotory i serwonapędy

Symbol	Specyfikacja				① Model serwowymotora	② Model serwonapędu	
	Napięcie	Enkoder, konstrukcja		Znamionowy moment obrotowy			Moc
①②	1-fazowe, 200 V AC	Analogowy enkoder przyrostowy	Bez hamulca	0,318 Nm	100 W	SJME-01AMB41-OY	SJDE-01ANA-OY
				0,637 Nm	200 W	SJME-02AMB41-OY	SJDE-02ANA-OY
				1,27 Nm	400 W	SJME-04AMB41-OY	SJDE-04ANA-OY
				2,39 Nm	750 W	SJME-08AMB41-OY	SJDE-08ANA-OY
		Wał prosty z wypustem	With brake	0,318 Nm	100 W	SJME-01AMB4C-OY	SJDE-01ANA-OY
				0,637 Nm	200 W	SJME-02AMB4C-OY	SJDE-02ANA-OY
				1,27 Nm	400 W	SJME-04AMB4C-OY	SJDE-04ANA-OY
				2,39 Nm	750 W	SJME-08AMB4C-OY	SJDE-08ANA-OY

Kable zasilania i enkodera

Uwaga: ③④ Aby wybrać kable lub złącza do silnika, szukaj w sekcji serwowymotory Junma

Złącza

Sterowniki ruchu do Mechatrolink-II

Symbol	Nazwa	Model
⑤	Moduł pozycjonujący sterownika PLC serii CJ1	CJ1W-NCF71
	Moduł pozycjonujący sterownika PLC serii CS1	CS1W-NCF71
	Autonomiczny sterownik ruchu Trajexia	TJ1-MC16

Specyfikacja	Model (Omron)	Model (Yaskawa)
Złącze We/Wy sterowania (do złącza CN1)	R7A-CNA01R	JZSP-CHI9-1
Złącze wejściowe zasilania (do złącza CNB) (dołączone do napędu)	R7A-CNZ01P	JZSP-CHG9-1

Kable Mechatrolink-II

Symbol	Specyfikacja	Model	
⑥	Rezystor końcowy Mechatrolink-II	JEPMC-W6022	
	Kable Mechatrolink-II	0,5 m	JEPMC-W6003-A5
		1 m	JEPMC-W6003-01
		3 m	JEPMC-W6003-03
		5 m	JEPMC-W6003-05
		10 m	JEPMC-W6003-10
		20 m	JEPMC-W6003-20
30 m	JEPMC-W6003-30		

Oprogramowanie narzędziowe

Specyfikacja	Model
Oprogramowanie konfiguracyjne i monitorujące przez sieć ML2 (w wersji CX-Drive 1.3 lub nowszej)	CX-DRIVE
Kompletny pakiet oprogramowania firmy Omron, w którego skład wchodzi program CX-Drive CX-One w wersji 2.0 lub nowszej	CX-ONE

Kable We/Wy (dla CN1)

Symbol	Nazwa	Kompatybilne moduły	Model	
⑦	Kabel sterowania	Kable dla sygnałów We/Wy serwonapędów	1 m	R7A-CPZ001S lub JZSP-CHI003-01
			2 m	R7A-CPZ002S lub JZSP-CHI003-02
			3 m	JZSP-CHI003-03

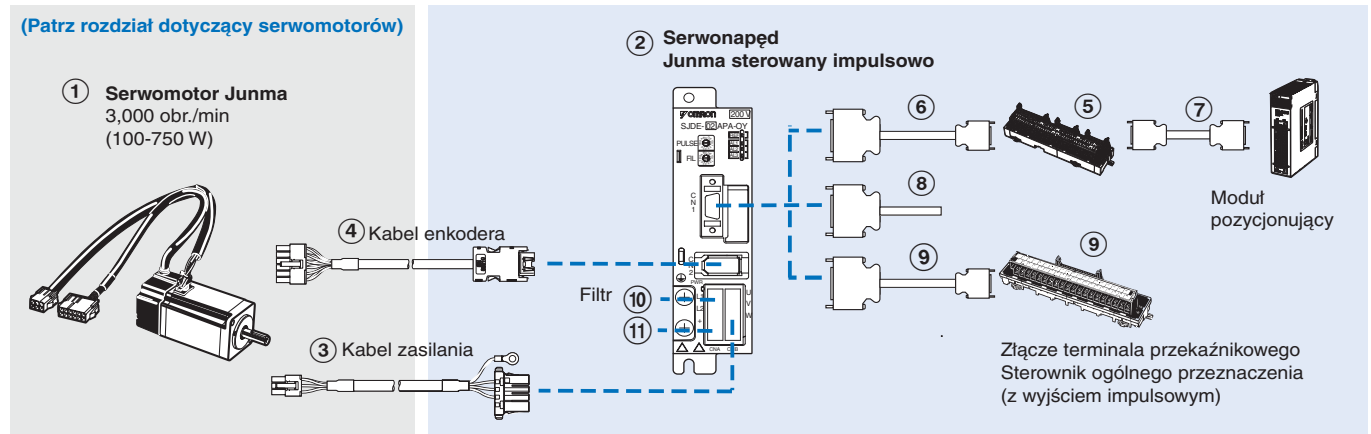
Filtry

Symbol	Zastosowany serwonapęd	Prąd znamionowy	Prąd upływu	Napięcie znamionowe	Model filtru
⑧	SJDE-01ANA-OY	5A	1,7 mA	250 V AC 1-fazowe	R7A-FIZN105-BE
	SJDE-02ANA-OY				
	SJDE-04ANA-OY	9A	1,7 mA		R7A-FIZN109-BE
	SJDE-08ANA-OY				

Moduł hamujący (opcjonalny)

Symbol	Specyfikacja	Model (Omron)	Model (Yaskawa)
⑨	Zewnętrzny moduł hamujący (Opcjonalny)	R88A-RG08UA	JUSP-RG08D

Konfiguracja serwonapędu Junma ze sterowaniem impulsowym



Serwomotory i serwonapędy

Symbol	Specyfikacja				① Model serwowotora	② Model serwonapędu Sterowanie impulsowe	
	Napięcie	Encoder, konstrukcja		Znamionowy moment obrotowy			Moc
①②	1-fazowe, 200 V AC	Analogowy enkoder przyrostowy	Bez hamulca	0,318 Nm	100 W	SJME-01AMB41-OY	SJDE-01APA-OY
				0,637 Nm	200 W	SJME-02AMB41-OY	SJDE-02APA-OY
				1,27 Nm	400 W	SJME-04AMB41-OY	SJDE-04APA-OY
				2,39 Nm	750 W	SJME-08AMB41-OY	SJDE-08APA-OY
		Wał prosty z wypustem	Z hamulcem	0,318 Nm	100 W	SJME-01AMB4C-OY	SJDE-01APA-OY
				0,637 Nm	200 W	SJME-02AMB4C-OY	SJDE-02APA-OY
				1,27 Nm	400 W	SJME-04AMB4C-OY	SJDE-04APA-OY
				2,39 Nm	750 W	SJME-08AMB4C-OY	SJDE-08APA-OY

Kable zasilania i enkodera

Uwaga: ③④ Aby wybrać kable lub złącza do silnika, szukaj w sekcji serwowotory Junma

Kable sterowania (do złącza CN1)

Symbol	Nazwa	Kompatybilne moduły	Model
⑤	Terminal przekaźnikowy	Moduły: CS1W-NC113/133, CJ1W-NC113/133, C200HW-NC113	XW2B-20J6-1B (1 oś)
		Moduły: CS1W-NC213/233/413/433, CJ1W-NC213/233/413/433, C200HW-NC213/413	XW2B-40J6-2B (2 osie)
		Moduły: CQM1H-PLB21 i CQM1-CPU43-V1	XW2B-20J6-3B (1 oś)
		Do użytku z modulem CJ1M-CPU21/22/23	XW2B-20J6-8A (1 oś)
			XW2B-40J6-9A (2 osie)
⑥	Kabel do serwonapędu	Do modułu serwo przekaźnika XW2B-□□J6-□□B, XW2B-20J6-8A, XW2B-40J6-9A	1 m XW2Z-100J-B17 2 m XW2Z-200J-B17
		⑦	Kabel do modułu pozycjonującego
CS1W-NC113 i C200HW-NC113	0,5 m XW2Z-050J-A8 1 m XW2Z-100J-A8		
CS1W-NC213/413 i C200HW-NC213/413	0,5 m XW2Z-050J-A9 1 m XW2Z-100J-A9		
CS1W-NC133	0,5 m XW2Z-050J-A12 1 m XW2Z-100J-A12		
CS1W-NC233/433	0,5 m XW2Z-050J-A13 1 m XW2Z-100J-A13		
CJ1W-NC113	0,5 m XW2Z-050J-A16 1 m XW2Z-100J-A16		
CJ1W-NC213/413	0,5 m XW2Z-050J-A17 1 m XW2Z-100J-A17		
CJ1W-NC133	0,5 m XW2Z-050J-A20 1 m XW2Z-100J-A20		
CS1W-NC233/433	0,5 m XW2Z-050J-A21 1 m XW2Z-100J-A21		
CJ1M-CPU21/22/23	0,5 m XW2Z-050J-A26 1 m XW2Z-100J-A26		

Symbol	Nazwa	Kompatybilne moduły	Model
⑧	Kabel sterowania	Do innych sterowników	1 m R7A-CPZ001S lub JZSP-CHI003-01
			2 m R7A-CPZ002S lub JZSP-CHI003-02
			3 m JZSP-CHI003-03
⑨	Kabel listwy zaciskowej	Do innych sterowników	1 m XW2Z-100J-B19
			2 m XW2Z-200J-B19
			- XW2B-20G5

Filtry

Symbol	Zastosowany serwonapęd	Prąd znamionowy	Prąd upływu	Napięcie znamionowe	Model filtru
⑩	SJDE-01APA-OY	5A	1,7 mA	250 V AC 1-fazowe	R7A-FIZP105-BE
	SJDE-02APA-OY				R7A-FIZP109-BE
	SJDE-04APA-OY				
	SJDE-08APA-OY	9 A	1,7 mA		

Moduł hamujący (opcjonalny)

Symbol	Specyfikacja	Model (Omron)	Model (Yaskawa)
⑪	Zewnętrzny moduł hamujący (Opcjonalny)	R88A-RG08UA	JUSP-RG08D

Złącza

Specyfikacja	Model (Omron)	Model (Yaskawa)
Złącze We/Wy sterowania (do złącza CN1)	R7A-CNA01R	JZSP-CHI9-1
Złącze wejściowe zasilania (do złącza CNB) (dołączone do napędu)	R7A-CNZ01P	JZSP-CHG9-1