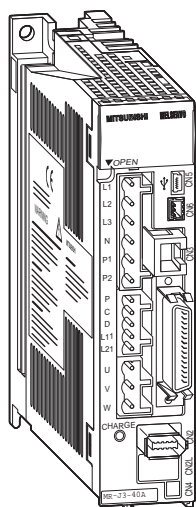


Dane techniczne serwowzmacniaczy MR-J3 (typ 200 V)



MR-J3-A to uniwersalne serwowzmacniacze wyposażone standardowo w wejścia analogowe oraz interfejs ciągu impulsów. Gama tych modeli obejmuje zakres mocy od 100 W (MR-J3-10A) do 7 kW (MR-J3-700A).

Serwowzmacniacze MR-J3-B (typ magistrali SSCNETIII) są przeznaczone do użytku ze sterownikami ruchu z serii System Q MELSEC firmy Mitsubishi. Sterowniki ruchu oraz serwowzmacniacze można łączyć za pomocą szybkiej sieci SSCNETIII.

Podłączenie wzmacniaczy do sieci SSCNET zapewnia niezawodne działanie i eliminuje potrzebę stosowania złożonego okablowania. Gama tych modeli obejmuje również zakres mocy od 100 W (MR-J3-10B) do 7 kW (MR-J3-700B).

Pozycjonowanie za pomocą tabeli pozycji (pozycja zadana, prędkość silnika, rampa przyśpieszenia/ zwalniania). Model MR-J3-T może zapamiętać 256 tabeli pozycji, wybieranych przez zewnętrzne wejścia lub sieć CC-Link.

| Wspólne dane techniczne MR-J3-A/B/T | | 10A | 20A | 40A | 60A | 70A | 100A | 200A | 350A | 500A | 700A | |
|-------------------------------------|------------------------------------|---|------------|------------|------------|------------|--|-------------------------------|------------|-------------|-------------|--|
| | | 10B | 20B | 40B | 60B | 70B | 100B | 200B | 350B | 500B | 700B | |
| | | 10T | 20T | 40T | 60T | 70T | 100T | 200T | 350T | 500T | 700T | |
| Zasilanie | napięcie/częstotliwość ① | 3 fazy 200–230 V AC, 50/60 Hz; 1 faza 230 V AC, 50/60 Hz | | | | | | 3 fazy 200–230 V AC, 50/60 Hz | | | | |
| | dopuszczalne zmiany napięcia | 3 fazy 200–230 V AC: 170–253 V AC, 1 faza 230 V AC: 207–253 V AC | | | | | | 3 fazy 170–253 V AC | | | | |
| | dopuszczalne zmiany częstotliwości | ± 5 % | | | | | | | | | | |
| System sterowania | | System sinusoidalnego sterowania PWM/sterowania prądowego | | | | | | | | | | |
| Hamulec dynamiczny | | Wbudowany | | | | | | | | | | |
| Częstotliwość pętli prędkościowej | | 2100 Hz | | | | | | | | | | |
| Funkcje zabezpieczające | | Wyłączenie nadprądowe, wyłączenie nadnapięciowe lub regeneracyjne, wyłączenie przeciążeniowe (elektroniczny termik), ochrona od przegrzania silnika, ochrona przed błędem przetwornika, ochrona przed awarią regeneracji, ochrona przed zbyt niskim napięciem lub zanikiem napięcia, zabezpieczenie przed zbyt wysoką prędkością, zabezpieczenie przed zbyt dużym uchybem | | | | | | | | | | |
| Konstrukcja | | Chłodzenie własne, otwarta (IP00) | | | | | Chłodzenie wentylatorowe, otwarta (IP00) | | | | | |
| Otoczenie | temperatura otoczenia | Działanie: 0–55 °C (bez zamarzania), przechowywanie: -20–65 °C (bez zamarzania) | | | | | | | | | | |
| | wilgotność otoczenia | Działanie: 90 % RH maks. (bez skraplania), przechowywanie: 90 % RH maks. (bez skraplania) | | | | | | | | | | |
| | atmosfera | Wewnątrz pulpitu operatorskiego: bez gazów korozyjnych, bez gazów łatwopalnych, bez mgły olejowej, bez kurzu | | | | | | | | | | |
| | wzniesienie | 1000 m lub mniej nad poziomem morza | | | | | | | | | | |
| | drżania | 5,9 m/s ² (0,6 G) maks. | | | | | | | | | | |
| Ciężar [kg] | | 0,8 | 0,8 | 1,0 | 1,0 | 1,4 | 1,4 | 2,3 | 2,3 | 4,6 | 6,2 | |
| Wymiary (SxWxG) | mm | 40x168x135 | 40x168x135 | 40x168x170 | 40x168x170 | 60x168x185 | 60x168x185 | 90x168x195 | 90x168x195 | 130x250x200 | 172x300x200 | |
| Dane do zamówienia | | | | | | | | | | | | |
| Typ A | Nr kat. | 16020 | 161485 | 161486 | 161487 | 161488 | 161489 | 161490 | 161491 | 161492 | 161493 | |
| Typ B | Nr kat. | 161497 | 161498 | 161499 | 161500 | 161501 | 161502 | 161503 | 161504 | 161505 | 161506 | |
| Typ T | Nr kat. | 190647 | 190648 | 190649 | 190650 | 190651 | 190652 | 190653 | 190654 | 190655 | 190656 | |

① Znamionowa moc wejścia oraz znamionowa prędkość obrotów serwośilnika w połączeniu z serwowzmacniaczem mają wartości według wskazań, gdy używane są wymienione tutaj napięcie sieci elektroenergetycznej i częstotliwość. Jeśli napięcie zasilania jest niższe od podanego, nie można zagwarantować wartości dla wyjścia i prędkości.

| Dane techniczne sterowania MR-J3-A | | 10A | 20A | 40A | 60A | 70A | 100A | 200A | 350A | 500A | 700A | |
|--|---|---|-----|-----|-----|-----|------|------|------|------|------|--|
| Tryb sterowania położeniem | maksymalna częstotliwość impulsów wejściowych | 1000 kp/s (z użyciem odbiornika różnicowego), 200 kp/s (z użyciem otwartego kolektora) | | | | | | | | | | |
| | impuls sprzężenia położeniowego | Rozdzielczość na koder/obroty serwonapędu (262144 impulsów/obrot) | | | | | | | | | | |
| | wielokrotność imp. zadających | Wielokrotność elektronicznego przełożenia; A: 1–1048576, B: 1–1048576, 1/10 < A/B < 2000 | | | | | | | | | | |
| | ustawienie szerokości dla pozycji końcowej | 0–±10000 impulsów (jednostka impulsów poleceń) | | | | | | | | | | |
| | błąd nadmiaru | ±3 obroty | | | | | | | | | | |
| Tryb sterowania prędkością | wejście ograniczenia momentu obrotowego | Ustawienie za pomocą parametrów lub zewnętrznego wejścia analogowego (0–± 10 V DC/maksymalny moment obrotowy) | | | | | | | | | | |
| | zakres regulacji prędkości | Analogowe zadawanie prędkości 1:2000, wewnętrzne zadawanie prędkości 1:5000 | | | | | | | | | | |
| | analogowe wejście polecenia prędkości | 0–± 10 V DC/prędkość znamionowa | | | | | | | | | | |
| | stopień wahań prędkości | ±0,01 % maks. (wahania obciążenia 0–100 %); 0 % (wahania mocy ±10 %) ±0,2 % maks. (temperatura otoczenia 25 °C ± 10 °C), w przypadku użycia zewnętrznego analogowego polecenia prędkości | | | | | | | | | | |
| Dane techniczne regulacji momentu obrotowego | ograniczenie momentu obrotowego | Ustawienie za pomocą parametrów lub zewnętrznego wejścia analogowego (0–± 10 V DC/maksymalny moment obrotowy) | | | | | | | | | | |
| | wejście polecenia momentu obrotowego | 0–± 8 V DC/maksymalny moment obrotowy (impedancja wejściowa 10–12 kΩ) | | | | | | | | | | |
| | ograniczenie prędkości | Ustawienie za pomocą parametrów lub zewnętrznego wejścia analogowego (0–± 10 V DC, prędkość znamionowa) | | | | | | | | | | |

| Dane techniczne sterowania MR-J3-B (SSCNETIII) | | 10B | 20B | 40B | 60B | 70B | 100B | 200B | 350B | 500B | 700B | |
|---|--|---|-----|-----|-----|-----|------|------|------|------|------|--|
| Regulacja pozycji i prędkości | | Możliwa przy użyciu regulacji SSCNETIII | | | | | | | | | | |
| Maks. polecenie wejściowe przy sterowaniu pozycją | | 50 Mp/s | | | | | | | | | | |

| Dane techniczne sterowania MR-J3-T | | 10T | 20T | 40T | 60T | 70T | 100T | 200T | 350T | 500T | 700T | |
|------------------------------------|--|---|-----|-----|-----|-----|------|------|------|------|------|--|
| Źródło poleceń | | Komunikacja CC-link (Ver 1.10), polecenia z we./wy. cyfrowych (wymagany jest moduł rozszerzający MR-J3-D01) lub komunikacja RS422 | | | | | | | | | | |