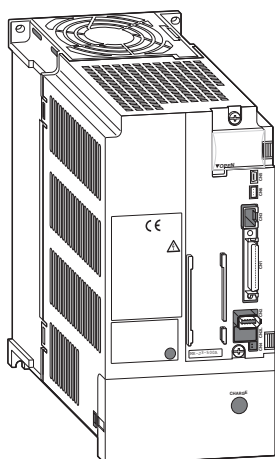


Dane techniczne wzmacniaczy serwo MR-J3 (typ 400 V)



Wzmacniacze serwo Mitsubishi zasilane napięciem 400 V, zapewniają tę samą wiodącą w przemyśle funkcjonalność, co seria zasilana napięciem 200 V. 400 V wzmacniacze serwo dostępne są w całym zakresie mocy znamionowej od 600 W do potężnej klasy 22 kW. Odpowiednie do wszystkich rodzajów

rozwiązań automatyki, 400 V wzmacniacze serwo zapewniają również możliwość wyboru logiki sink/source.

W przypadku wzmacniaczy serwo większej mocy niż 22 kW, prosimy o kontakt z najbliższym biurem Mitsubishi.

| Wspólne dane techniczne MR-J3-A4/B4/T4 |                                     | 60A4  | 100A4      | 200A4      | 350A4       | 500A4       | 700A4       | 11KA4(-LR)  | 15KA4(-LR)       | 22KA4       |
|--|-------------------------------------|---|------------|------------|-------------|-------------|-------------|-------------|------------------|-------------|
|  |                                     | 60B4  | 100B4      | 200B4      | 350B4       | 500B4       | 700B4       | 11KB4(-LR)  | 15KB4(-LR)       | 22KB4       |
|  |                                     | 60T4  | 100T4      | 200T4      | 350T4       | 500T4       | 700T4       | 11KT4       | 15KT4            | 22KT4       |
| Zasilanie                              | napięcie/częstotliwość ①            | 3 fazy 380–480 V AC, 50/60 Hz   |            |            |             |             |             |             |                  |             |
|  | dopuszczalne wahania napięcia       | 3 fazy 323–528 V AC, 50/60 Hz   |            |            |             |             |             |             |                  |             |
|  | dopuszczalne wahania częstotliwości | ±5 % maks.  |            |            |             |             |             |             |                  |             |
| System sterowania                      |                                     | System sinusoidalnego sterowania PWM/sterowania prądowego   |            |            |             |             |             |             |                  |             |
| Hamulec dynamiczny                     |                                     | Wbudowany   |            |            |             |             |             |             | Opcja zewnętrzna |             |
| Częstotliwość pętli prędkościowej      |                                     | 2100 Hz   |            |            |             |             |             |             |                  |             |
| Funkcje zabezpieczające                |                                     | Wyłączenie nadprądowe, wyłączenie nadnapięciowe lub regeneracyjne, wyłączenie przeciążeniowe (elektorniczny 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 wentylatorem   |            |            |             |             |             |             |                  |             |
| 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 <sup>2</sup> (0,6 G) maks.  |            |            |             |             |             |             |                  |             |
| Ciężar [kg]                            |                                     | 1,7   | 1,7        | 2,1        | 4,6         | 4,6         | 6,2         | 18          | 18               | 19          |
| Wymiary (SxWxG)                        | mm                                  | 90x168x195  | 90x168x195 | 90x168x195 | 130x250x200 | 130x250x200 | 180x350x200 | 260x400x260 | 260x400x260      | 260x400x260 |

Dane do zamówienia

| Typ   | Nr kat. | 205081 | 205082 | 205083 | 205084 | 205085 | 205086 | 210572 <sup>②</sup><br>(229577) <sup>②</sup> | 210573 <sup>②</sup><br>(229578) <sup>②</sup> | 210574 <sup>②</sup> |
|-------|---------|--------|--------|--------|--------|--------|--------|--|--|---------------------|
| Typ A |         |        |        |        |        |        |        |  |  |                     |
| Typ B |         |        |        |        |        |        |        | 208820 <sup>②</sup><br>(229579) <sup>②</sup> | 208821 <sup>②</sup><br>(229580) <sup>②</sup> | 208822 <sup>②</sup> |
| Typ T |         |        |        |        |        |        |        | 225237 <sup>②</sup>                          | 225238 <sup>②</sup>                          | 225239 <sup>②</sup> |

① Znamionowa moc wyjścia oraz znamionowa prędkość obrotów serwo silnika 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.

② Ten artykuł ma dłuższy czas dostawy. Prosimy skontaktować się z przedstawicielem Mitsubishi.

| Dane techniczne sterowania MR-J3-A4          |   | 60A4   | 100A4 | 200A4 | 350A4 | 500A4 | 700A4 | 11KA4 | 15KA4 | 22KA4 |
|--|---|--|-------|-------|-------|-------|-------|-------|-------|-------|
| Tryb regulacji pozycji                       | maksymalna częstotliwość impulsów wejściowych | 1 Mpps (z użyciem odbiornika różnicowego), 200 kpps (z użyciem otwartego kolektora)  |       |       |       |       |       |       |       |       |
|  | impuls sprzężenia ustawczego                  | Rozdzielczość na koder/obroty serwonapędu (262144 impulsów/obrotów)  |       |       |       |       |       |       |       |       |
|  | wielokrotność impulsów poleceń                | Wielokrotność A/B urządzeń elektronicznych; A: 1–1048576 lub 131072, B: 1–1048576, 1/10 < A/B < 2000   |       |       |       |       |       |       |       |       |
|  | ustawienie szerokości dla pozycji końcowej    | 0–±10000 impulsów (jednostka impulsów poleceń)   |       |       |       |       |       |       |       |       |
|  | błąd nadmiaru                                 | ±3 obrotów   |       |       |       |       |       |       |       |       |
|  | wejscie ograniczenia momentu obrotowego       | Ustawienie za pomocą parametrów lub zewnętrznego wyjścia analogowego (0–±10 V DC/maksymalny moment obrotowy)   |       |       |       |       |       |       |       |       |
| Tryb regulacji prędkości                     | zakres regulacji prędkości                    | Polecenie prędkości analogowej 1:2000, polecenie prędkości wewnętrznej 1:5000  |       |       |       |       |       |       |       |       |
|  | wejscie polecenia prędkości analogowej        | 0–±10 V DC/rated speed   |       |       |       |       |       |       |       |       |
|  | stopień wahań prędkości                       | ±0,01 % maks. (wahania obciążenia 0–100 %); 0 % (wahania mocy ±10 %)<br>±0,2 % maks. (temperatura otoczenia 25 °C ± 10 °C), w przypadku użycia zewnętrznego polecenia prędkości analogowej |       |       |       |       |       |       |       |       |
|  | ograniczenie momentu obrotowego               | Ustawienie za pomocą parametrów lub zewnętrznego wyjścia analogowego (0–±10 V DC/maksymalny moment obrotowy)   |       |       |       |       |       |       |       |       |
| Dane techniczne regulacji momentu obrotowego | wejscie polecenia momentu obrotowego          | 0–±8 V DC/maksymalny moment obrotowy (impedancja wejściowa 10–12 kΩ)   |       |       |       |       |       |       |       |       |
|  | największa dopuszczalna prędkość              | Ustawienie za pomocą parametrów lub zewnętrznego wejścia analogowego (0–±10 V DC, prędkość znamionowa)   |       |       |       |       |       |       |       |       |

| Dane techniczne sterowania MR-J3-B4 (SSCNET) |  | 60B4                                    | 100B4 | 200B4 | 350B4 | 500B4 | 700B4 | 11KB4 | 15KB4 | 22KB4 |
|--|--|---|-------|-------|-------|-------|-------|-------|-------|-------|
| Regulacja pozycji i prędkości                |  | Możliwa przy użyciu regulacji SSCNETIII |       |       |       |       |       |       |       |       |
| Szybkość transmisji                          |  | 50 Mpps                                 |       |       |       |       |       |       |       |       |

| Dane techniczne sterowania MR-J3-T |  | 60T4  | 100T4 | 200T4 | 350T4 | 500T4 | 700T4 | 11KT4 | 15KT4 | 22KT4 |
|------------------------------------|--|---|-------|-------|-------|-------|-------|-------|-------|-------|
| Źródło poleceń                     |  | Komunikacja CC-Link (Ver 1.10), komendy z we./wy. cyfrowych (wymagany jest moduł rozszerzający MR-J3-D01) lub komunikacja RS422 |       |       |       |       |       |       |       |       |