

JetMove 1005 Servoverstärker

Kurzbeschreibung

Die Servoverstärker JetMove 1005 und JetMove 1008 steuern Motoren von DC 24 ... 48V bis max. 384 Watt an. Über EtherCAT® und CANopen® lassen sie sich mit Jetter-Steuerungen verbinden – mit oder ohne Geber.

Merkmale

- Kompakte Bauweise
- Hohe Positioniergenauigkeit und Regelgüte
- Integrierte Sicherheitstechnik (S1)
- Digitale Geberschnittstellen für 1-Kabel-Technik (TD)
- Einfache Inbetriebnahme
- Schnelle Montage und Verkabelung

Optionen

- CANopen® (I4)
- TD - HIPERFACE DSL® (TD)
- LinMot® Geber (TL)
- Analoger Ausgang +/-10 V (T6)

Vielfältige Funktionen mit Jetter JC...-MC

- Elektrisches Getriebe
- Dynamisch umschaltbare Kurvenscheiben
- Lage- und Geschwindigkeitssynchronisation
- Druckmarkenkorrektur
- Wickelfunktion
- Fliegende Säge
- Querschneider
- Drehmoment- / Kraftregelung



Einsatz in vielen Bereichen z. B.

- Verpacken und Abfüllen
- Montage und Handling
- Glas- und Fensterbaumaschinen

Motor- und Gebertypen

- Synchron- und Asynchronmotoren
- Direktantriebe, Linearmotoren
- BLDC-, DC-Motoren
- 2-Phasen-Schrittmotoren
- Resolver, Inkrementalgeber, Hallgeber (digital)
- HIPERFACE DSL®, LinMot®

JM-1005

Technische Daten

JetMove 1005	
Zykluszeiten für Strom-, Geschwindigkeits-, Lageregelung	62,5 µs, 125 µs, 250 µs
Schnittstellen zur Steuerung	EtherCAT® oder CANopen®
Diagnose- / Statusanzeige Gerät und Bus	Über farbige LEDs
Adresseinstellung und Busabschluss CANopen®	Über Dreh- und DIP-Schalter
Motortypen	Synchron-, Asynchronmotoren, Direktantriebe, Linearmotoren, BLDC-, DC-, 2-Phasen-Schrittmotoren
Gebertypen - Basis	Resolver; Inkrementalgeber (RS-422 max.; 500 kHz oder sin-cos 1 Vss max.; 100 kHz, 5V Udc)
Optionale Geber	HIPERFACE DSL®; LinMot®
Temperatursensor; Abschaltung	Schalter, PTC, KTY83-110, KTY84-130, PT-1000; I2t-Abschaltung
Digitale Eingänge	4, DC 24 V, 5 mA, konfigurierbar, Reaktionszeit 250 µs
Analoge Eingänge	2, -10 ... +10 V, 12 bit, 1 ms Abtastzeit
STO-Eingang	2, DC 24 V, 5 mA + 1 Rückmeldungsrelais (< 100 mA), Kat 3, PL „e“
Ausgang Bremse	1 Relais, DC 24 V, max. 500 mA (Halbleiter)
Ballastwiderstand	optional extern
Versorgungsspannung - Logik	DC 24 V (±20 %), 300 mA
Versorgungsspannung - Leistung	DC 24 ... 48 V (±20 %), max. 10 Ampere
Nennstrom [A] bei 16 kHz	5
Spitzenstrom [A] bei 16 kHz für max. 8 Sekunden	10
Dauerleistung [kW]	0,24
Gewicht [kg]	0,4
Maße [B x H x T] in mm	26 x 142 x 95
Farbe (Front) und Gehäuse	Stahlblech verzinkt
EMV-RL	EMV-Richtlinie 2014/30/EU
Zulassungen	CE
RoHS-konform	Ja
Schutzart	IP20
Aufstellhöhe	Betrieb: bis 1.000 m, höher auf Anfrage
Schock / Vibration - Transport	2M2 nach EN 60721-3-2: 1997
Vibration Betrieb	Sinusförmige Schwingungen, 10 ... 57 Hz: Amplitude 0,075 mm, 57 ... 150 Hz: Beschleunigung 1 g
Umgebungstemperatur - Betrieb / Transport (Lager)	0 °C ... +40 °C / -25 °C ... +70 °C (+55 °C)
Luftfeuchtigkeit - Betrieb / Transport (Lager)	5 % ... 85 %, nicht kondensierend / 5 % ... 95 %, nicht kondensierend
Max. Lagerdauer	1 Jahr ohne Einschränkung

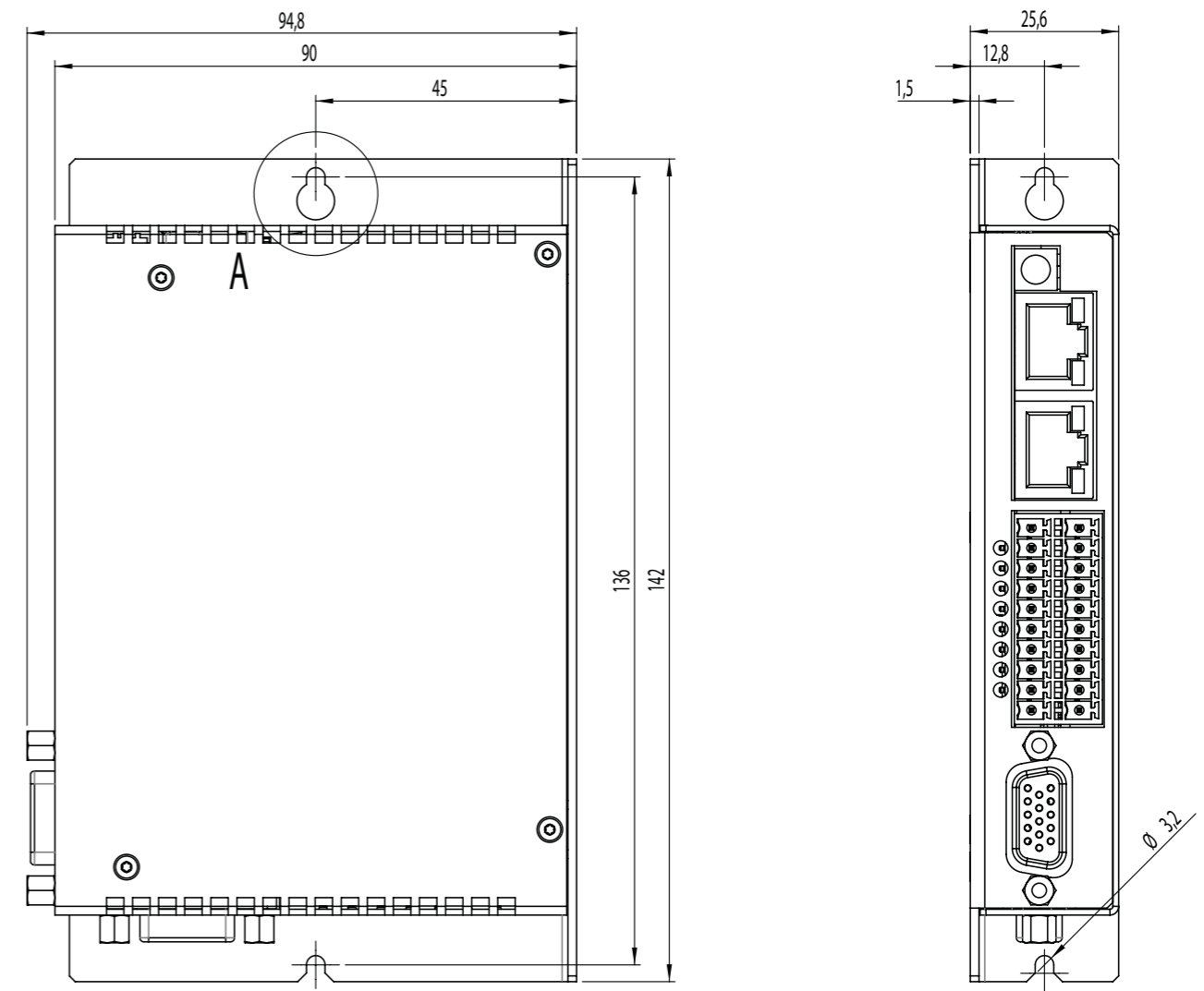
Weitere Informationen und genaue Bestellangaben erhalten Sie auf Anfrage. Technische Änderungen und Irrtümer vorbehalten.

Bestellinformationen

60882066_00 - EtherCAT® Basisausführung
 60882067_00 - EtherCAT® + Option TD
 60882071_00 - CANopen® Basisausführung
 60882072_00 - CANopen® + Option TD

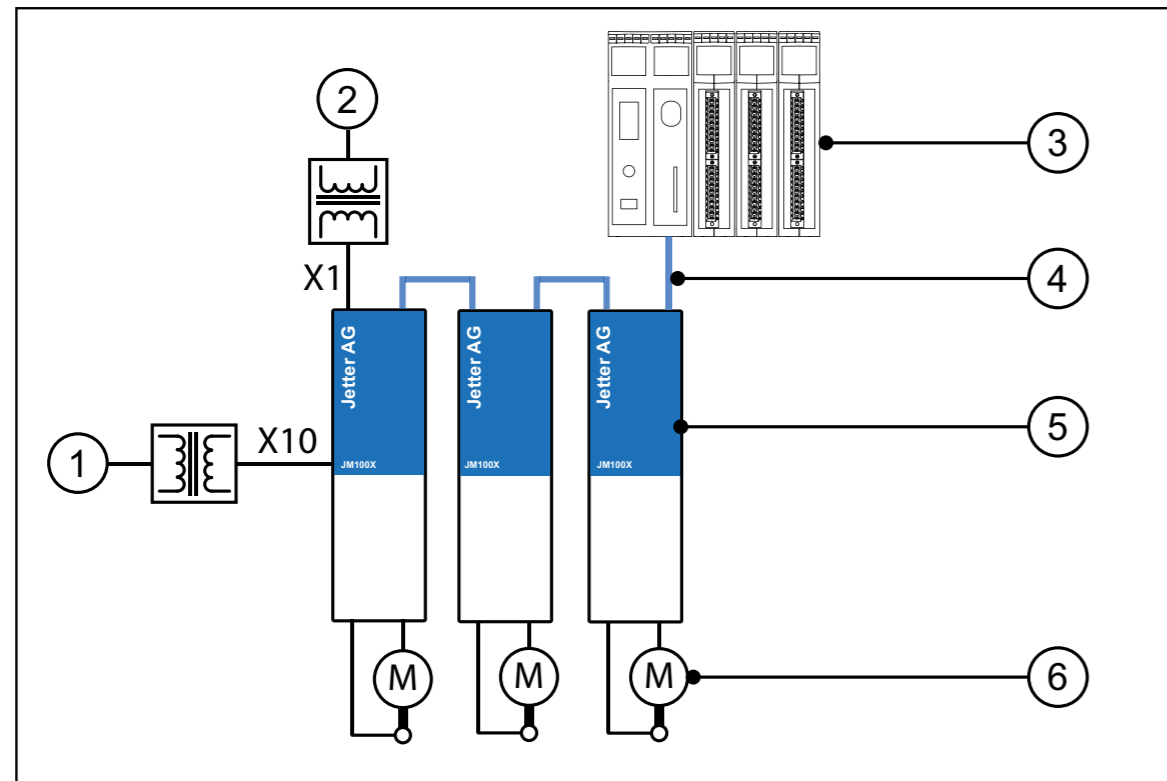
Maßzeichnung

Front- und Seitenansicht JM-1005 | 1008



JM-1005

Systemübersicht JM-1005 | 1008



1	PELV / SELV DC 24 V	4	Busschnittstellen
2	PELV / SELV DC 12 ... 48 V	5	Servoverstärker
3	Steuerungen	6	Motor mit Geber

Montage / Kühlung / Verschmutzung

Montage	auf nicht lackierte, geerdete und leitende Montageplatte
Kühlung	Passiv (natürliche Konvektion)
Einbaulage	Senkrecht (Leistungs- und Motoranschluss (X1) nach unten)
Einbaufreiraum	≥ 25 mm oben, unten und seitlich
Zulässige Verschmutzung	Verschmutzungsgrad 2 nach EN 61800-5-1 (Verhinderung leitfähiger Verschmutzung, z.B. durch Einbau in Schaltschrank mit Schutzart IP54)

