

R88D-GN□, R88D-GT□

Servodriver série G

Une famille de servodriver compacts pour le contrôle d'axes. Taille compacte et bus numérique MECHATROLINK-II intégré.

- Modèles de servodriver ML2 et analogiques / impulsions
- Fréquence de réponse élevée de 1 kHz
- Réglage automatique pour un démarrage aisé et rapide
- Suppression des vibrations
- Contrôle du positionnement, de la vitesse et du couple
- Alimentation en énergie et alimentation de commande séparées
- Positionnement rapide et précis
- Codeur incrémentiel et absolu

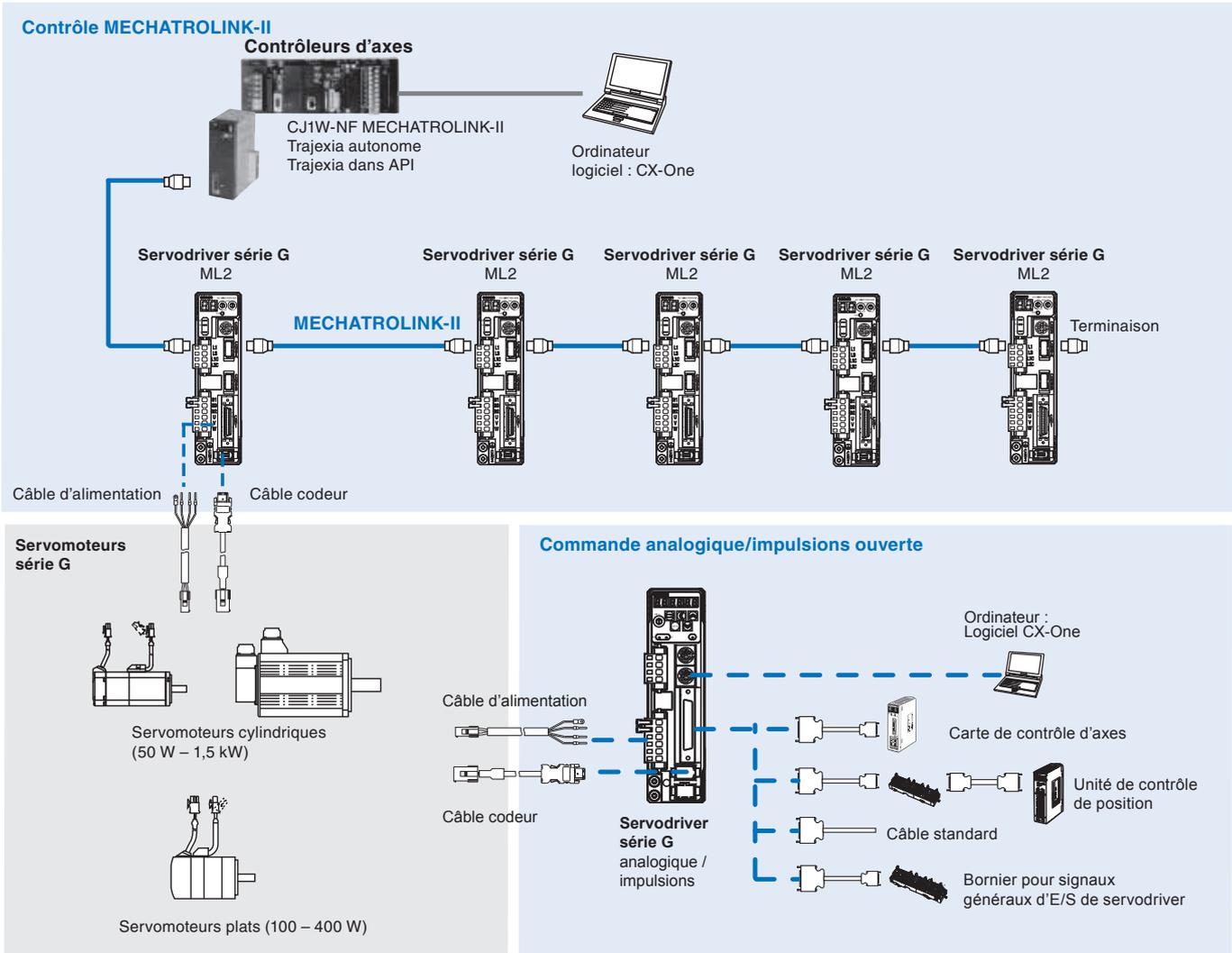
Puissances

- 230 Vc.a. monophasé 100 W à 1,5 kW (8,62 Nm)



Servomoteurs c.a.

Configuration du système

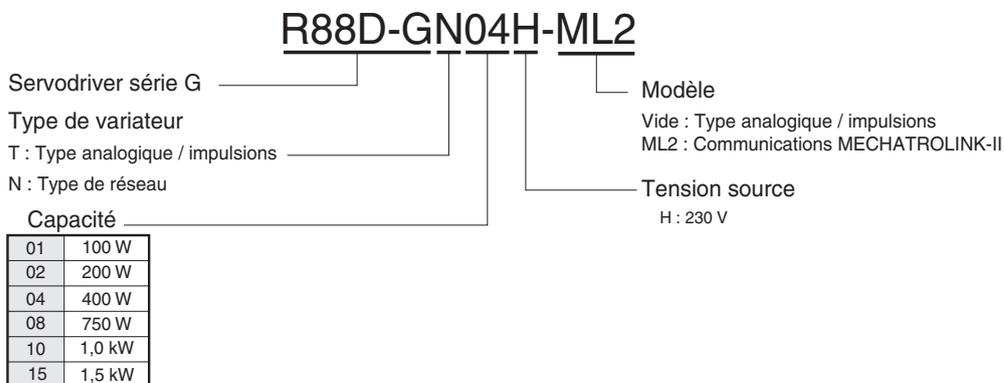


Servomoteurs pris en charge

Servomoteur						Servodriver série G		
Famille	Tension	Vitesse	Couple nominal	Capacité	Modèle	MECHATROLINK-II	Analogique / impulsions	
Cylindrique	50 – 750 W	230 V	3 000 min ⁻¹	0,16 Nm	50 W	R88M-G05030□-□S2	R88D-GN01H-ML2	R88D-GT01H
				0,32 Nm	100 W	R88M-G10030□-□S2	R88D-GN01H-ML2	R88D-GT01H
				0,64 Nm	200 W	R88M-G20030□-□S2	R88D-GN02H-ML2	R88D-GT02H
				1,3 Nm	400 W	R88M-G40030□-□S2	R88D-GN04H-ML2	R88D-GT04H
				2,4 Nm	750 W	R88M-G75030□-□S2	R88D-GN08H-ML2	R88D-GT08H
	900 – 1 500 W		3,18 Nm	1 000 W	R88M-G1K030T-□S2	R88D-GN15H-ML2	R88D-GT15H	
			4,77 Nm	1 500 W	R88M-G1K530T-□S2	R88D-GN15H-ML2	R88D-GT15H	
			2 000 min ⁻¹	4,8 Nm	1 000 W	R88M-G1K020T-□S2	R88D-GN10H-ML2	R88D-GT10H
				7,15 Nm	1 500 W	R88M-G1K520T-□S2	R88D-GN15H-ML2	R88D-GT15H
			1 000 min ⁻¹	8,62 Nm	900 W	R88M-G90010T-□S2	R88D-GN15H-ML2	R88D-GT15H
Plat	100 – 400 W	3 000 min ⁻¹	0,32 Nm	100 W	R88M-GP10030□-□S2	R88D-GN01H-ML2	R88D-GT01H	
			0,64 Nm	200 W	R88M-GP20030□-□S2	R88D-GN02H-ML2	R88D-GT02H	
			1,3 Nm	400 W	R88M-GP40030□-□S2	R88D-GN04H-ML2	R88D-GT04H	

Légende des références

Servodriver



Caractéristiques des servodriver

Caractéristiques générales

Type servodriver	R88D-G□	01H□	02H□	04H□	08H□	10H□	15H□		
Servomoteur applicable	R88M-G□	05030□ / 10030□	20030□	40030□	75030□	G1K020T□	90010T□ / 1K030T□ / 1K5□0T□		
	R88M-GP□	10030□	20030□	40030□	–	–	–		
Caractéristiques de base	Capacité maxi. du moteur applicable	W	100	200	400	750	1 000	1 500	
	Courant de sortie continu	Arms	1,16	1,6	2,7	4,0	5,9	9,8	
	Courant de sortie max.	Arms	3,5	5,3	7,1	14,1	21,2	28,3	
	Disjoncteur modulaire	Circuit principal	Monophasé, 200 à 240 Vc.a. +10 à -15 % (50 / 60 Hz)			Monophasé / triphasé 200 à 240 Vc.a. +10 à -15 % (50 / 60 Hz)			
	Disjoncteur modulaire	Circuit de contrôle	Monophasé, 200 à 240 Vc.a. +10 à -15 % (50 / 60 Hz)						
	Méthode de contrôle	Méthode MLI contrôlée par IGBT							
	Retour	Codeur série (incrémental / absolu)							
	Conditions	Température de fonctionnement / stockage	0 à +55 °C / -20 à 65 °C						
		Humidité de fonctionnement / stockage	90 % ou moins (sans condensation)						
		Altitude	1 000 m ou moins au-dessus du niveau de la mer						
Résistance aux vibrations / chocs		5,88 m/s ² / 19,6 m/s ²							
Configuration	Monté sur base								
Poids approximatif	kg	0,8	1,1	1,5	1,7				

MECHATROLINK-II, spécifications du servodriver

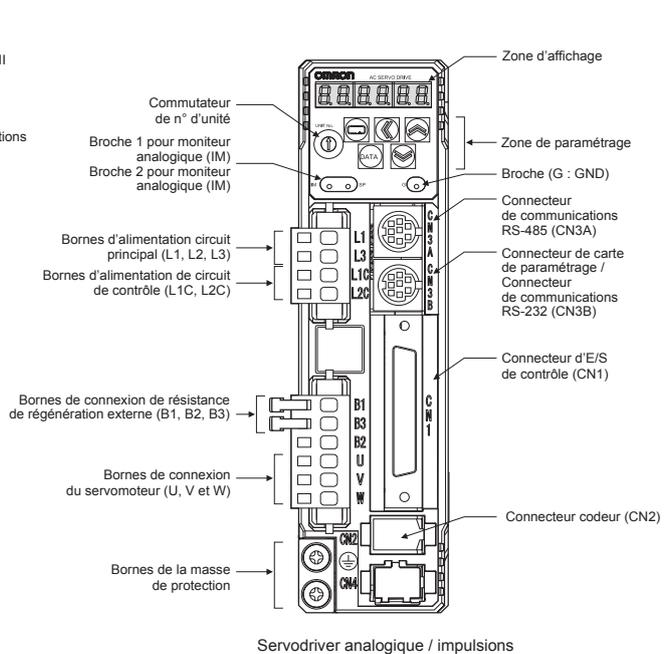
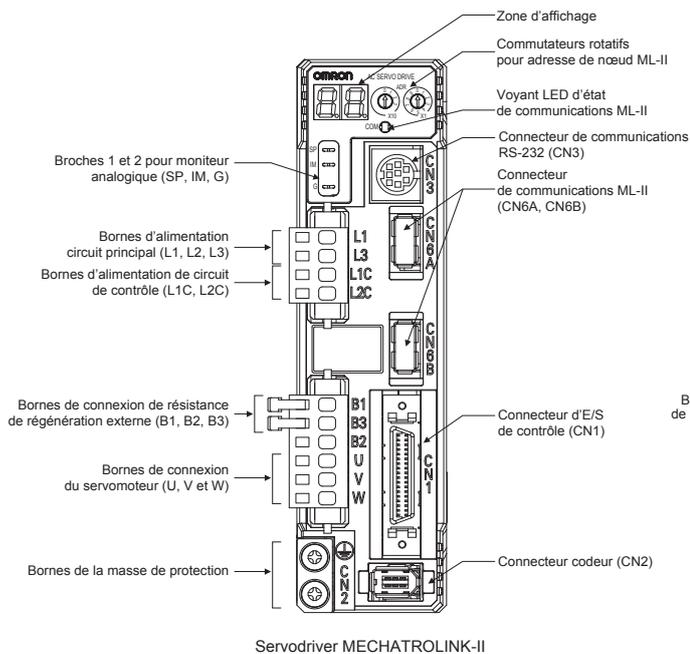
Performances	Variance de vitesse	Variable de charge	Pendant une charge de 0 à 100 % ±0,01 % max. (à la vitesse nominale)		
		Variable de tension	0 % à ±10 % de la tension nominale (à la vitesse nominale)		
		Variable de température	0 à 50 °C ±0,1 % max. (à vitesse nominale)		
Performances	Caractéristiques de fréquence		1 kHz		
	Précision du contrôle de couple (reproductibilité)		±3 % (de 20 % à 100 % du couple nominal)		
	Paramètres de temps du démarrage en douceur		0 à 10 s (les temps d'accélération et de décélération peuvent être réglés)		
Mode de contrôle de position / vitesse / couple	Entrée commande	Communications	Commandes MECHATROLINK-II (pour séquence, mouvement, paramétrage / référence des données, surveillance, réglage et autres commandes)		
		Carte de communication			
Signal d'ES	Signal d'entrée de séquence		Arrêt d'urgence, 3 signaux de verrouillage externes, limite de couple avant / inversé, interdiction de marche avant / inversée, proximité d'origine, 3 entrées d'utilisation générale		
	Signal de sortie de séquence		Il est possible de sortir trois types de signaux : positionnement terminé, coïncidence de vitesse, détection de vitesse de rotation, servo prêt, limite de courant, limite de vitesse, relâchement de frein et signal d'avertissement		
Fonctions intégrées	Communications	RS-232	Ordinateur		
		MECHATROLINK	Interface		
		Vitesse de transmission	De 2 400 à 57 600 bps		
	Communications	MECHATROLINK	Fonctions	Réglage de paramètres, affichage de l'état, affichage d'alarme (surveillance, effacement, historique), fonction de tracé des données du servodriver, opérations de test / réglage automatique, tracé en temps réel, paramètre de codeur absolu, valeurs par défaut	
			Protocole de communications	MECHATROLINK-II	
			Vitesse de transmission	10 Mbps	
	Fonctions intégrées	Tuning	Longueur des données	32 octets	
			Fonctions	Réglage de paramètres, affichage de l'état, affichage d'alarme (surveillance, effacement, historique), valeurs par défaut	
			Mode axe horizontal et vertical. Un paramètre de configuration de rigidité. Détection d'inertie de charge.		
		Fonctions intégrées	Frein dynamique (DB)		Fonctionne en cas de coupure de l'alimentation principale, alarme servo, dépassement de course ou servo OFF
			Traitement régénératif		Résistance de régénération intégrée dans les modèles de 750 W à 1,5 kW. Résistance de régénération externe en option.
			Fonction de prévention de dépassement (OT)		Frein dynamique, désactive le couple ou couple d'arrêt d'urgence pendant le fonctionnement POT et NOT
Arrêt d'urgence (STOP)			Entrée d'arrêt d'urgence		
Fonction de diviseur de codeur			Impulsions de division optionnelles possibles		
Réducteur électronique			0,01 < Numérateur / Dénominateur < 100		
Fonction de réglage de la vitesse interne			8 vitesses internes		
Fonctions de protection			Surtension, sous-tension, surintensité, surcharge, surcharge de régénération, surchauffe du servodriver		
Sortie Moniteur analogique			La vitesse, la vitesse de commande, le couple et le nombre d'impulsions cumulées réels du servomoteur peuvent être mesurés avec un oscilloscope ou un autre équipement.		
Panneau de commande	Fonctions d'affichage		Un affichage 2 chiffres LED à 7 segments indique l'état du servodriver, les codes d'alarme, paramètres, etc.		
	Interrupteurs		Voyant d'état des communications MECHATROLINK-II (COM) Commutateur rotatif pour régler l'adresse de nœud MECHATROLINK-II		

Spécifications des servodrivers analogiques / impulsions

Commutation du mode		Mode de contrôle de position, vitesse et de couple	
Performances	Variance de vitesse	Variable de charge	Pendant une charge de 0 à 100 % ±0,01 % max. (à la vitesse nominale)
		Variable de tension	0 % à ±10 % de la tension nominale (à la vitesse nominale)
		Dépendance de la température	0 à 50 °C ±0,1 % max. (à vitesse nominale)
Performances	Caractéristiques de fréquence		1 kHz
	Précision du contrôle de couple (reproductibilité)		±3 % (de 20 % à 100 % du couple nominal)
	Paramètres de temps du démarrage en douceur		0 à 10 s (les temps d'accélération et de décélération peuvent être réglés)
Contrôle de position	Signal d'entrée	Impulsions de commande	Signal + impulsion, déplacement de phase 90° impulsion biphasée (phase A/B) ou impulsions marche avant et arrière
		Type d'impulsions d'entrée	
		Fréquence d'impulsion d'entrée	
Contrôle de position	Signal d'entrée	Réducteur électronique	0,01 < Numérateur / Dénominateur < 100
		Tension de référence de vitesse	10 Vc.c. à 3 000 tr/mn : réglé lors de la livraison (l'échelle peut être réglée lors du paramétrage)
		Limites de couple	3 Vc.c. au couple nominal (le couple peut être séparément limité positivement ou négativement)
Commande de vitesse / couple	Signal d'entrée	Commande de vitesse prédéterminée	La vitesse prédéterminée peut être sélectionnée parmi 8 réglages internes par des entrées numériques.
		Tension de référence de couple	3 Vc.c. au couple nominal : réglé lors de la livraison (l'échelle et la polarité peuvent être réglés lors du paramétrage).
		Limite de vitesse	La limite de vitesse peut être paramétrée.

Signal d'E/S	Signal d'entrée de séquence	Marche avant / arrière interdite, réinitialisation du compteur de déviation, réinitialisation de l'alarme, commutateur de mode de contrôle, impulsion interdite, sélection de vitesse, commutateur de gain, désignation de vitesse nulle, proximité d'origine		
	Signal de sortie de séquence	Relâchement du frein, servo prêt et sortie d'alarme. Il est également possible de sortir deux types de signaux configurables : limite de courant, détection de vitesse de rotation, servo prêt, signal d'avertissement, coïncidence de vitesse, positionnement terminé		
Communications	RS-232 MECHATROLINK	Interface	Ordinateur	
		Vitesse de transmission	De 2 400 à 57 600 bps	
	RS-485 données de communication	Interface	Interface de données de communication entre servodrivers et ordinateur.	
		Vitesse de transmission	De 2 400 à 57 600 bps	
Fonctions intégrées	Tuning	Mode axe horizontal et vertical. Un paramètre de configuration de rigidité. Détection d'inertie de charge.		
	Frein dynamique (DB)	Fonctionne en cas de coupure de l'alimentation principale, alarme servo, dépassement de course ou servo OFF		
	Traitement régénératif	Résistance de régénération intégrée dans les modèles de 750 W à 1,5 kW. Résistance de régénération externe en option.		
	Fonction de prévention de dépassement (OT)	Frein dynamique, désactive le couple ou couple d'arrêt d'urgence pendant le fonctionnement POT et NOT		
	Arrêt d'urgence (STOP)	Entrée d'arrêt d'urgence		
	Fonction de diviseur de codeur	Impulsions de division optionnelles possibles		
	Fonctions de protection	Surtension, sous-tension, surintensité, surcharge, surcharge de régénération, surchauffe du servodriver		
	Sortie Moniteur analogique	La vitesse, la vitesse de commande, le couple et le nombre d'impulsions cumulées réels du servomoteur peuvent être mesurés avec un oscilloscope ou un autre équipement.		
	Panneau de commande	Fonctions d'affichage	Un affichage 6 chiffres LED à 7 segments indique l'état du servodriver, les codes d'alarme, paramètres, etc.	
		Interrupteurs	Commutateur pour n° d'unité pour communications série. Valeur de 0 à F. Pour identifier à quel servodriver l'ordinateur accède en communications RS232 lorsqu'il y a plusieurs servodrivers.	

Noms des éléments du servodriver



Caractéristiques E/S

Connecteur du circuit principal (CNA) européennes

Symbole	Nom	Fonction
L1	Entrée d'alimentation circuits principaux	Bornes d'entrée d'alimentation c.a. pour le circuit principal Remarque : pour les servodrivés monophasés, connectez l'entrée de l'alimentation à L1 et L3
L2		
L3		
L1C	Entrée d'alimentation de circuit de contrôle	Bornes d'entrée d'alimentation c.a. pour le circuit de contrôle
L2C		

Spécifications des connecteurs du servomoteur (CNB)

Symbole	Nom	Fonction
B1	Bornes de connexion de résistance de régénération externe	Jusqu'à 400 W : Si l'énergie de régénération est trop élevée, branchez une résistance de régénération externe entre B1 et B2. De 750 W à 1,5 kW : Normalement B2 et B3 sont connectés. Si l'énergie de régénération est élevée, retirez le cavalier de court-circuit entre B2 et B3 et connectez une résistance de régénération externe entre B1 et B2.
B2		
B3		
U	Bornes de connexion du servomoteur	Bornes pour les sorties vers le servomoteur
V		
W		
⊕		
⊖	Terre	Connecteur terre. A la terre à 100 Ω ou moins.

Signaux d'E/S (CN1) – Signaux d'entrée (pour servodrivés MECHATROLINK-II)

N° broche	Nom du signal	Fonction
1	+24 VIN	Entrée d'alimentation de contrôle pour signaux de séquence : les utilisateurs doivent fournir une alimentation +24 V obligatoire. Plage de tension acceptable : 12 à 24 Vc.c.
2	STOP	Entrée d'arrêt d'urgence
3	EXT3 EXT2 EXT1	Signaux de verrouillage externe
4		
5		
5		
22	IN1	Entrée d'utilisation générale externe 0
6	IN0	Entrée d'utilisation générale externe 1
23	IN2	Entrée d'utilisation générale externe 2
7	PCL	Entrée limite de couple avant
8	NCL	
19	POT	Entrée marche avant interdite
20	NOT	Entrée marche inversée interdite
21	DEC	Entrée de proximité d'origine
34	BAT	Entrée batterie de secours pour le codeur absolu
33	BATCOM	

Signaux d'E/S (CN1) – signaux de sortie (pour servodrivés MECHATROLINK-II)

N° broche	Nom du signal	Fonction
15	/ALM	La sortie se coupe lorsqu'une alarme est générée dans le servodriver.
16	ALMCOM	
29	OUTM2	Sortie d'utilisation générale
30	OUTM2COM	
31	OUTM3	
32	OUTM3COM	
36	OUTM1	
35	OUTM1COM	

Signaux d'E/S (CN1) – Signaux d'entrée (pour servodrivés analogiques / à impulsions)

N° broche	Commutation du mode	Nom du signal	Fonction	
1	Position	+24 VCW	Entrée d'impulsion de référence pour driver en ligne et collecteur ouvert en fonction du paramétrage.	
3		+Sens horaire		
4		-CW		
2		+24 VCW		
5		+Sens antihoraire		
6		-CCW		
44		+CWLD		Entrée d'impulsion de référence pour driver en ligne uniquement.
45		-CWLD		
46		+CCWLD		
47		-CCWLD		
14	Vitesse	REF	Entrée de la référence de vitesse : ±10 V / vitesse nominale du moteur (le gain d'entrée peut être modifié à l'aide d'un paramètre).	
		TREF1	Entrée de référence de couple : ±10 V / couple nominal du moteur (le gain d'entrée peut être modifié à l'aide d'un paramètre).	
		VLIM	Entrée limite de vitesse ±10 V / vitesse nominale du moteur (le gain d'entrée peut être modifié à l'aide d'un paramètre).	
15	-	AGND1	Masse de signal analogique	

N° broche	Commutation du mode	Nom du signal	Fonction
16	Couple de rotation	TREF2	Entrée de référence de couple : ±10 V / couple nominal du moteur (le gain d'entrée peut être modifié à l'aide d'un paramètre).
18	Position / vitesse	PCL	Entrée limite de couple avant : ±10 V / couple nominal du moteur (le gain d'entrée peut être modifié à l'aide d'un paramètre).
		NCL	Entrée limite de couple inverse : ±10 V / couple nominal du moteur (le gain d'entrée peut être modifié à l'aide d'un paramètre).
17	–	AGND	Masse de signal analogique
7	Commun	+24 VIN	Entrée d'alimentation de contrôle pour signaux de séquence : les utilisateurs doivent fournir une alimentation +24 V obligatoire (12 à 24 V).
29		RUN	Servo ON : cela met le servo ON.
26	Position	DFSEL	Commutation de filtre de vibrations
	Vitesse	PNSSEL	Commutateur de direction de rotation de la commande de vitesse
	Vitesse / Couple	VZERO	Désignation de vitesse nulle
27	Commun	GSEL	Commutation de gain
		TLSEL	Commutateur de limite de couple.
28	Position	GESEL	Commutation de réducteur électronique
	Vitesse	VSEL3	Sélection de vitesse interne 3
30	Position	ECRST	Entrée de réinitialisation de compteur d'erreur.
	Vitesse	VSEL2	Sélection de vitesse interne 2
31	Commun	RESET	Entrée de réinitialisation de l'alarme
32	Position / Vitesse / Couple	TVSEL	Commutation de mode de contrôle
			Position ↔ vitesse Position ↔ couple Couple ↔ vitesse
33	Position	IPG	Entrée d'interdiction d'impulsion. Entrée numérique d'interdiction de l'impulsion de référence de position.
	Vitesse	VSEL1	Sélection de vitesse interne 1
8	Commun	NOT	Marche inversée interdite
9		POT	Marche avant interdite
20	Commun	SEN	Entrée de capteur ON. Signal de demande de données d'origine en cas d'utilisation d'un codeur absolu.
13		SENGND	Masse de signal de capteur ON.
42	Commun	BAT (+)	Bornes de connexion de la batterie de secours lorsque l'alimentation du codeur absolu est interrompue. Ne pas connecter si un câble de batterie de secours du codeur absolu est utilisé.
43		BATGND (–)	
50		FG	

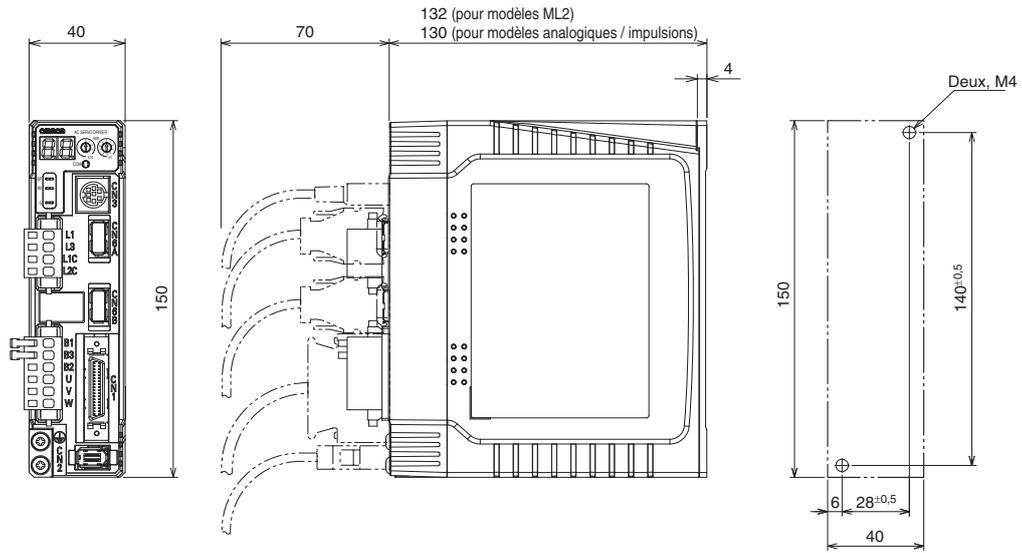
Signaux d'E/S (CN1) – Signaux de sortie (pour servodrivés analogiques / impulsions)

N° broche	Commutation du mode	Nom du signal	Fonction	
21	Commun	+A	Codeur phase A+ Codeur phase A– Codeur phase B+ Codeur phase B– Codeur phase Z+ Codeur phase Z– Sortie codeur phase Z	
22		–A		
49		+B		
48		–B		
23		+Z		
24		–Z		
19		Z		
25		ZCOM		Codeur phase Z commun
11		BKIR		Sortie du signal de desserrage du frein
10		BKIRCOM		Signal de temporisation pour utilisation du frein électromagnétique sur un moteur.
35	Commun	READY	Servo prêt : ON s'il n'y a pas d'alarme de servo lorsque l'alimentation de contrôle / circuit principal passe à ON.	
34		READYCOM		
37		/ALM		
36		ALMCOM		
39	Vitesse / couple	TGON	Détection de vitesse de rotation du moteur. Cette sortie passe à ON lorsque la vitesse de rotation du moteur atteint la vitesse paramétrée.	
38		TGONCOM		
39	Position	INP	Sortie de positionnement terminé : passe à ON lorsque l'erreur de position est égale au paramètre déterminé.	
38		INPCOM		
–	–	INP2	Sortie de positionnement terminé 2	
		P-CMD	Statut de commande de position	
		ZSP	Vitesse zéro	
		WARN1	Avertissement 1	
		WARN2	Avertissement 2	
		ALM-ATB	Sortie d'alarme	
		VCMP	Sortie de conformité de vitesse	
		V-CMD	statut de commande de vitesse	
		V-LIMIT	Détection de limite de vitesse	
		T-LIMIT	Détection de limite de couple	
12	Commun	OUTM1	Utiliser la configuration des paramètres pour affecter la fonction souhaitée	
40		OUTM2		
41		COM		Commun standard

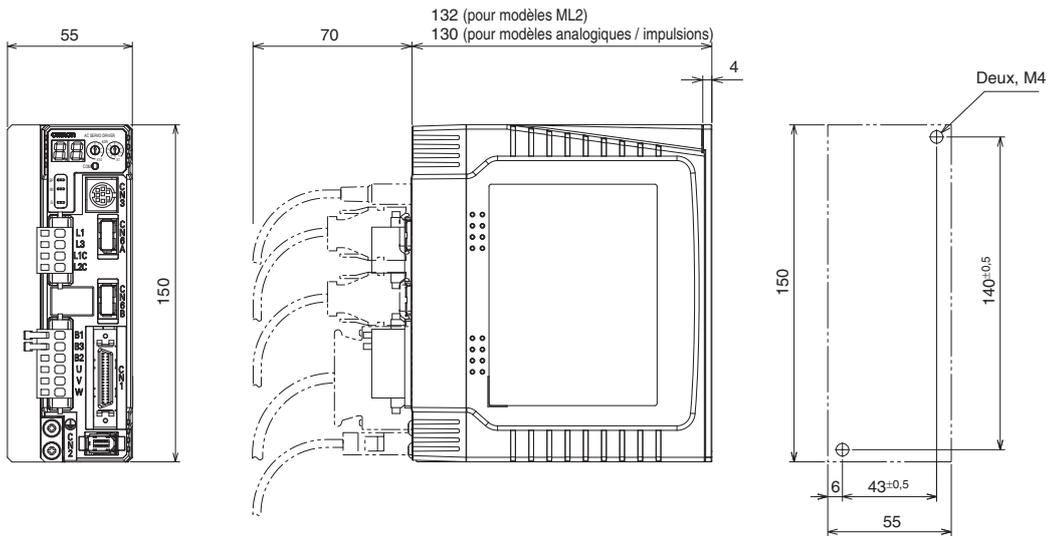
Dimensions

Servodrivers

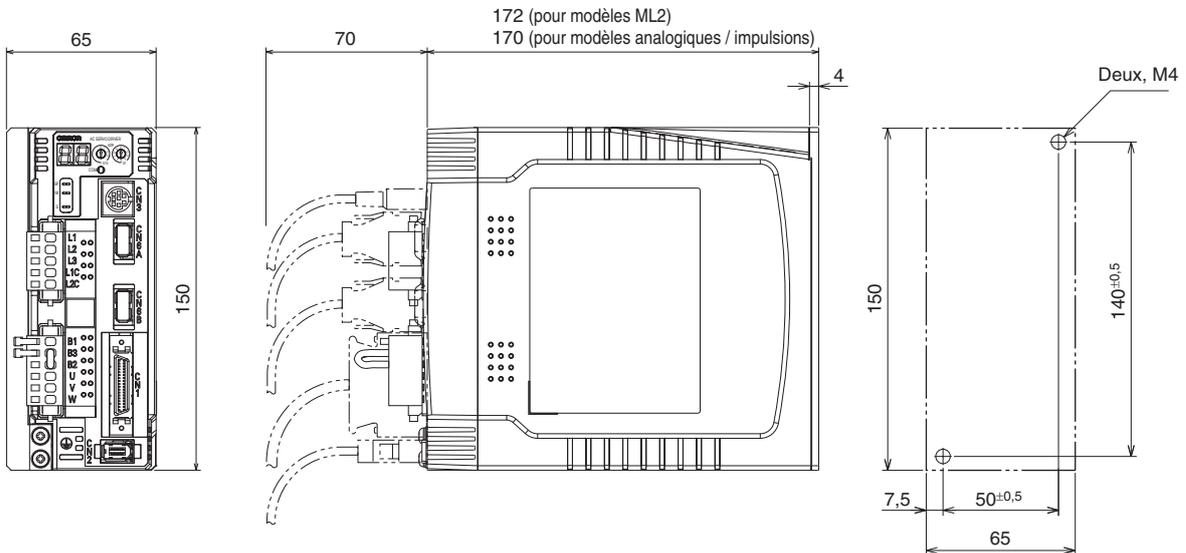
R88D-GN01/02H-ML2, R88D-GT01/02H (200 V, 100 à 200 W)



R88D-GN04H-ML2, R88D-GT04H (200 V, 400 W)

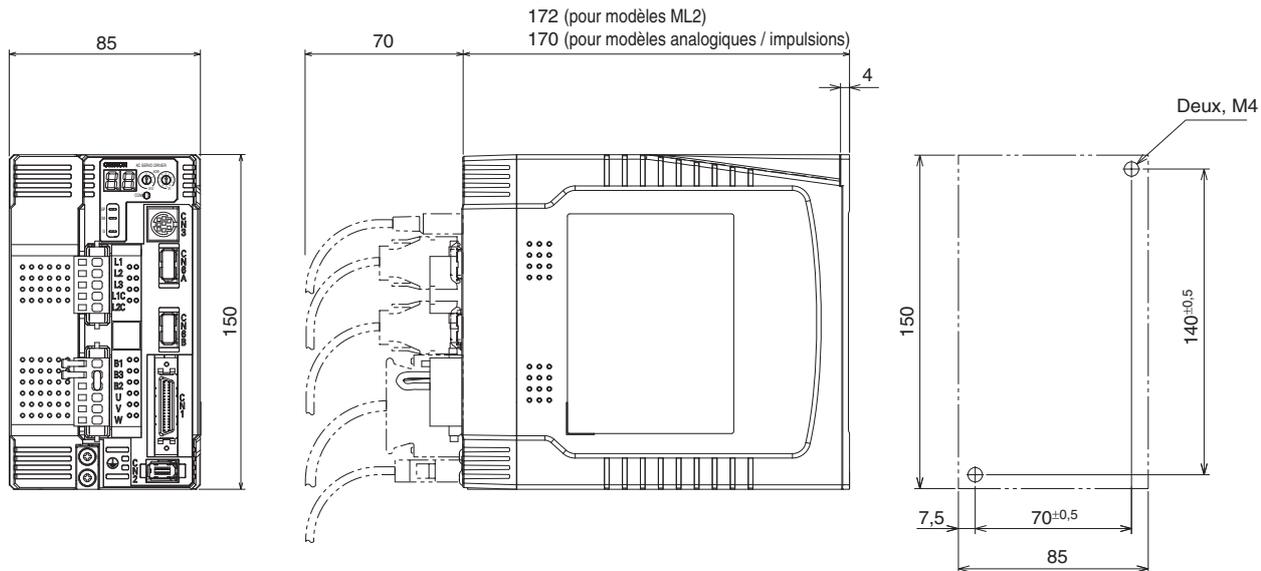


R88D-GN08H-ML2, R88D-GT08H (200 V, 750 W)

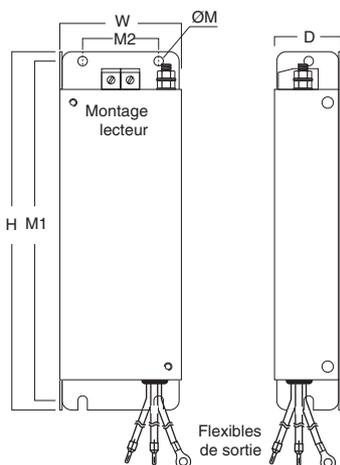


Servomoteurs c.a.

R88D-GN10/15H-ML2, R88D-GT10/15H (200 V, 1 kW à 1,5 kW)



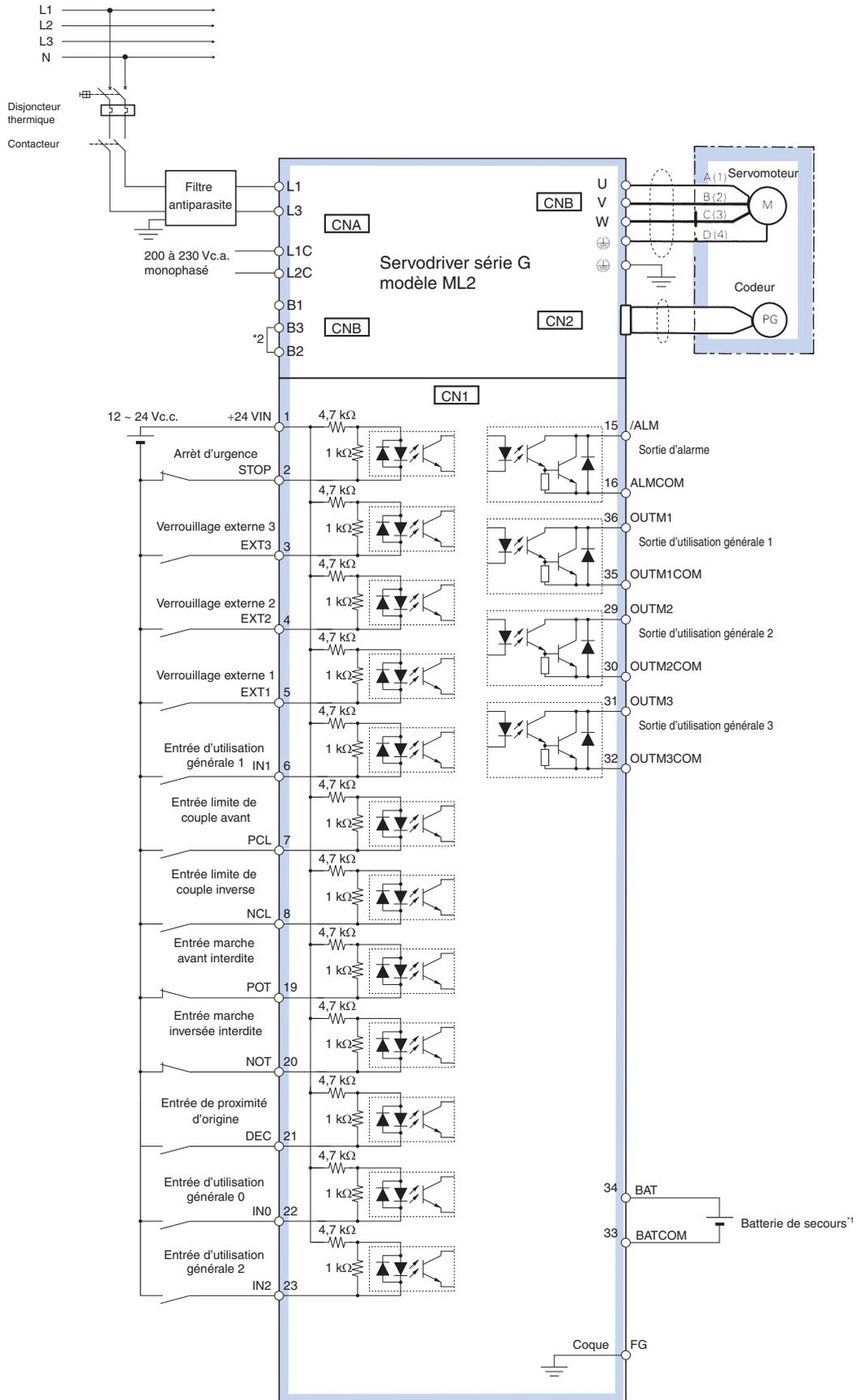
Filtres



Modèle de filtre	Courant nominal	Courant de fuite	Dimensions externes			Dimensions d'installation		Fixation du filtre	Tension nominale
			H	W	D	M1	M2		
R88A-FIK102-RE	2,4 A	3,5 mA	190	42	44	180	20	M4	250 Vc.a. monophasé
R88A-FIK104-RE	4,1 A	3,5 mA	190	57	30	180	30	M4	
R88A-FIK107-RE	6,6 A	3,5 mA	190	64	35	180	40	M4	
R88A-FIK114-RE	14,2 A	3,5 mA	190	86	35	180	60	M4	

Installation

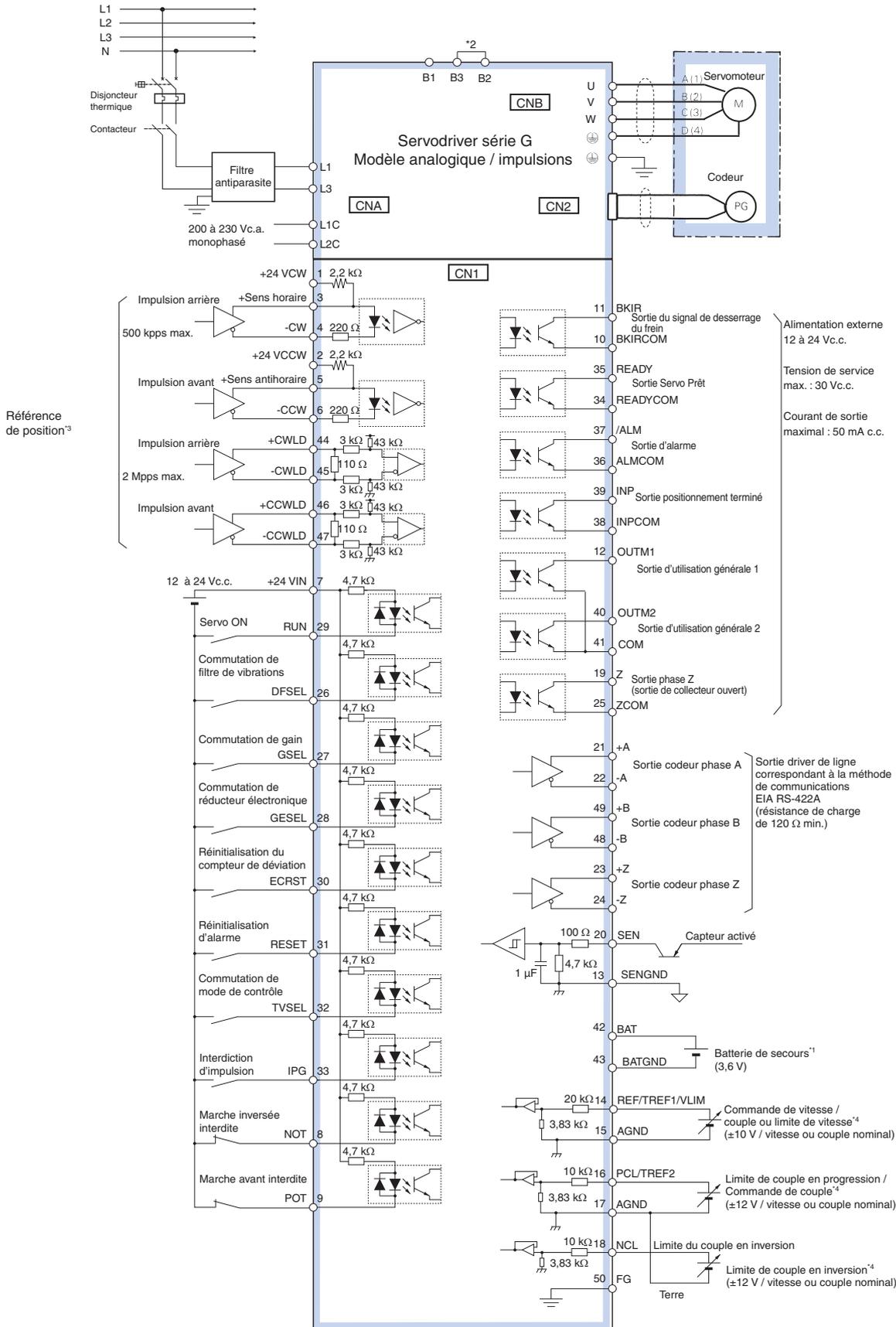
Monophasé, 230 Vc.a.



*1 Utilisez uniquement en présence d'un codeur absolu. Si une batterie de secours est connectée au connecteur d'E/S CN1, un câble du codeur avec batterie n'est pas nécessaire.
 *2 Pour les servodriver à partir de 750 W, B2 et B3 sont court-circuités. Si la résistance régénérative interne ne suffit pas, retirez le câble entre B2 et B3 et connectez une résistance externe entre B1 et B2.

Servomoteurs c.a.

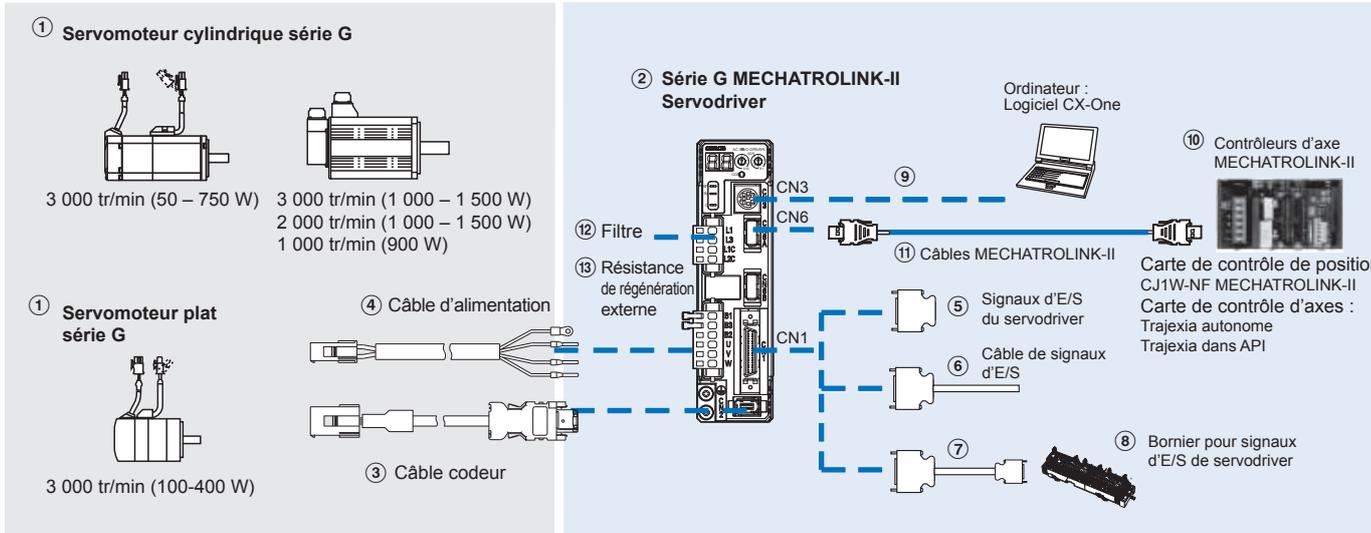
Monophasé, 230 Vc.a.



*1 Utilisez uniquement en présence d'un codeur absolu. Si une batterie de secours est connectée au connecteur d'E/S CN1, un câble du codeur avec batterie n'est pas nécessaire.
 *2 Pour les servodriver à partir de 750 W, B2 et B3 sont court-circuités. Si la résistance régénérative interne ne suffit pas, retirez le câble entre B2 et B3 et connectez une résistance externe entre B1 et B2.
 *3 Uniquement disponible en mode de contrôle de position.
 *4 La fonction d'entrée dépend du mode de contrôle utilisé (contrôle de position, de vitesse ou de couple).

Informations pour la commande

Configuration de référence du modèle série G MECHATROLINK-II



Remarque : Les symboles ①②③④⑤... indiquent la séquence recommandée pour sélectionner les composants d'un servosystème série G

Servomoteurs, câbles d'alimentation et de codeur

Remarque : ①③④ Consultez le chapitre sur les servomoteurs série G pour la sélection du servomoteur, des câbles moteur et des connecteurs

Servodrivers

②	Caractéristiques	Modèle de servodriver	① Servomoteurs rotatifs compatibles	
			Type cylindrique	Modèle plat
200 Vc.a. monophasé	100 W	R88D-GN01H-ML2	R88M-G05030□	R88M-GP10030□
	200 W	R88D-GN02H-ML2	R88M-G20030□	R88M-GP20030□
	400 W	R88D-GN04H-ML2	R88M-G40030□	R88M-GP40030□
	750 W	R88D-GN08H-ML2	R88M-G75030□	–
	1,0 kW	R88D-GN10H-ML2	R88M-G1K020T□	–
	1,5 kW	R88D-GN15H-ML2	R88M-G90010T□	–
			R88M-G1K030T□	–
R88M-G1K520T□			–	
			R88M-G1K530T□	–

Câbles de contrôle (pour CN1)

Symbole	Nom	Connecter à	Modèle
⑤	Kit connecteurs d'E/S	Signaux d'E/S du servodriver	– R88A-CNU01C
⑥	Câble standard		1 m R88A-CPGB001S-E 2 m R88A-CPGB002S-E
⑦	Câble bornier	–	1 m XW2Z-100J-B33 2 m XW2Z-200J-B33
⑧	Bornier		XW2B-20G4 XW2B-20G5 XW2D-20G6

Câble d'ordinateur (pour CN3)

Symbole	Nom	Modèle
⑨	Câble d'ordinateur RS232	2 m R88A-CCG002P2

Contrôleurs d'axe MECHATROLINK-II

Symbole	Nom	Modèle
⑩	Contrôleur d'axe autonome Trajexia	TJ2-MC64 (64 axes)
		TJ1-MC16 (16 axes)
		TJ1-MC04 (4 axes)
	Contrôleur d'axes Trajexia-API	CJ1W-MCH72 (30 axes)
		CJ1W-MC472 (4 axes)
	Carte de contrôle de position pour API CJ1	CJ1W-NCF71 (16 axes)
		CJ1W-NC471 (4 axes)
		CJ1W-NC271 (2 axes)
	Carte de contrôle de position pour API CS1	CS1W-NCF71 (16 axes)
		CS1W-NC471 (4 axes)
CS1W-NC271 (2 axes)		

Câbles MECHATROLINK-II (pour CN6)

Symbole	Caractéristiques	Longueur	Modèle
⑪	MECHATROLINK-II	–	JEPMC-W6022-E
	MECHATROLINK-II	–	–
	Câbles MECHATROLINK-II	0,5 m	JEPMC-W6003-A5-E
		1 m	JEPMC-W6003-01-E
		3 m	JEPMC-W6003-03-E
		5 m	JEPMC-W6003-05-E
		10 m	JEPMC-W6003-10-E
		20 m	JEPMC-W6003-20-E
		30 m	JEPMC-W6003-30-E

Filtres

Symbole	Servomoteur applicable	Modèle de filtre	Courant nominal	Courant de fuite	Courant nominal
⑫	R88D-GN01H□	R88A-FIK102-RE	2,4 A	3,5 mA	250 Vc.a. monophasé
	R88D-GN02H□	–	–	–	
	R88D-GN04H□	R88A-FIK104-RE	4,1 A	3,5 mA	
	R88D-GN08H□	R88A-FIK107-RE	6,6 A	3,5 mA	
	R88D-GN10H□	R88A-FIK114-RE	14,2 A	3,5 mA	
	R88D-GN15H□	–	–	–	

Résistance de régénération externe

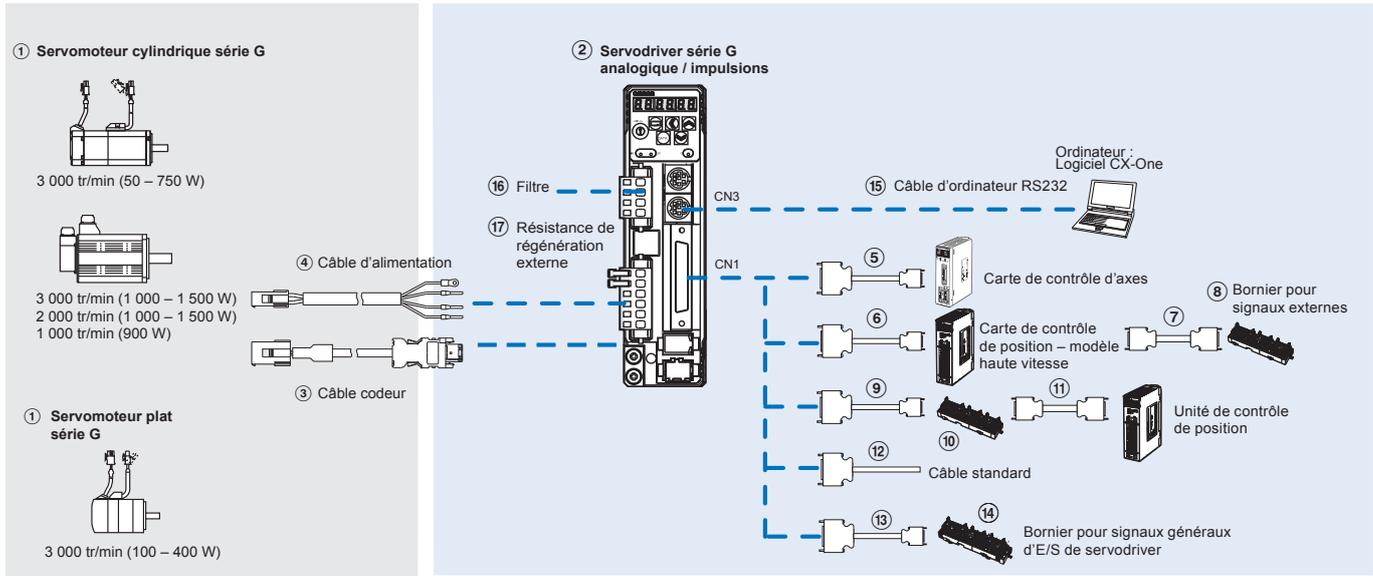
Symbole	Modèle d'unité de résistance régénérative	Caractéristiques
⑬	R88A-RR08050S	50 Ω, 80 W
	R88A-RR080100S	100 Ω, 80 W
	R88A-RR22047S	47 Ω, 220 W
	R88A-RR50020S	20 Ω, 500 W

Logiciel PC

Caractéristiques	Modèle
Logiciel de configuration et de surveillance pour les servodrivers et variateurs de fréquence. (CX-Drive version 1.70 ou supérieure)	CX-Drive
Suite logicielle complète Omron incluant CX-Drive (CX-One version 3.10 ou supérieure)	CX-One

Informations pour la commande

Configuration de référence du modèle série G analogique / impulsions



Remarque : Les symboles ①②③④⑤... indiquent la séquence recommandée pour sélectionner les composants d'un servosystème série G

Servomoteurs, câbles d'alimentation et de codeur

Remarque : ①③④ Consultez le chapitre sur les servomoteurs série G pour la sélection du servomoteur, des câbles moteur et des connecteurs

Servodrivers

Caractéristiques	Modèle de servodriver	① Servomoteurs rotatifs compatibles		
		Type cylindrique	Modèle plat	
② 200 Vc.a. monophasé	100 W	R88D-GT01H	R88M-G05030□ R88M-G10030□	R88M-GP10030□
	200 W	R88D-GT02H	R88M-G20030□	R88M-GP20030□
	400 W	R88D-GT04H	R88M-G40030□	R88M-GP40030□
	750 W	R88D-GT08H	R88M-G75030□	–
	1,0 kW	R88D-GT10H	R88M-G1K020T□	–
	1,5 kW	R88D-GT15H	R88M-G90010T□	–
			R88M-G1K030T□ R88M-G1K520T□ R88M-G1K530T□	– – –

Câbles de contrôle (pour CN1)

Symbole	Description	Connecter à	Modèle	
⑤	Câble de contrôle (1 axe)	Cartes de contrôle d'axes CS1W-MC221 CS1W-MC421	1 m	R88A-CPG001M1
			2 m	R88A-CPG002M1
			3 m	R88A-CPG003M1
			5 m	R88A-CPG005M1
	Câble de contrôle (2 axes)	Cartes de contrôle d'axes CS1W-MC221 CS1W-MC421	1 m	R88A-CPG001M2
			2 m	R88A-CPG002M2
			3 m	R88A-CPG003M2
			5 m	R88A-CPG005M2
⑥	Câble de contrôle (sortie Driver de ligne pour 1 axe)	Cartes de contrôle de position (modèle haute vitesse) CJ1W-NC234 CJ1W-NC434	1 m	XW2Z-100J-G9
			5 m	XW2Z-500J-G9
			10 m	XW2Z-10MJ-G9
	Câble de contrôle (sortie de collecteur ouvert pour 1 axe)	Cartes de contrôle de position (modèle haute vitesse) CJ1W-NC214 CJ1W-NC414	1 m	XW2Z-100J-G13
			3 m	XW2Z-300J-G13
	Câble de contrôle (sortie Driver de ligne pour 2 axes)	Cartes de contrôle de position (modèle haute vitesse) CJ1W-NC234 CJ1W-NC434	1 m	XW2Z-100J-G1
			5 m	XW2Z-500J-G1
			10 m	XW2Z-10MJ-G1
Câble de contrôle (sortie de collecteur ouvert pour 2 axes)	Cartes de contrôle de position (modèle haute vitesse) CJ1W-NC214 CJ1W-NC414	1 m	XW2Z-100J-G5	
		3 m	XW2Z-300J-G5	

Symbole	Description	Connecter à		Modèle
⑦	Câble bornier pour signaux externes (pour commun des entrées, entrées de fonctionnement avant / arrière interdites, entrée d'arrêt d'urgence, entrée de proximité d'origine et entrée d'interruption)	Cartes de contrôle de position (modèle haute vitesse) CJ1W-NC234 CJ1W-NC434 CJ1W-NC214 CJ1W-NC414	0,5 m	XW2Z-C50X
			1 m	XW2Z-100X
			2 m	XW2Z-200X
			3 m	XW2Z-300X
			5 m	XW2Z-500X
			10 m	XW2Z-010X
⑧	Bornier pour signaux externes (vis M3, bornes à broches)		-	XW2B-20G4
	Bornier pour signaux extérieurs (vis M3,5, bornes arrondies / à fourche)		-	XW2B-20G5
	Bornier pour signaux extérieurs (vis M3, bornes arrondies / à fourche)		-	XW2D-20G6
⑨	Câble de l'unité de relais de servo au servodriver	CS1W-NC1□3, CJ1W-NC1□3, C200HW-NC113, CS1W-NC2□3/4□3, CJ1W-NC2□3/4□3, C200HW-NC213/413, CQM1H-PLB21 ou CQM1-CPU43 CJ1M-CPU21/22/23	1 m	XW2Z-100J-B25
			2 m	XW2Z-200J-B25
			1 m	XW2Z-100J-B31
			2 m	XW2Z-200J-B31
⑩	Bornier pour servo	Cartes de contrôle de position CS1W-NC1□3, CJ1W-NC1□3 ou C200HW-NC113	-	XW2B-20J6-1B (1 axe)
			-	XW2B-40J6-2B (2 axes)
		Cartes de contrôle de position CS1W-NC2□3/4□3, CJ1W-NC2□3/4□3 ou C200HW-NC213/413 CQM1H-PLB21 ou CQM1-CPU43 CJ1M-CPU21/22/23	-	XW2B-20J6-3B (1 axe)
			-	XW2B-20J6-8A (1 axe)
			-	XW2B-40J6-9A (2 axes)
⑪	Câble de connexion de la carte de contrôle de position	CQM1H-PLB21 ou CQM1-CPU43	0,5 m	XW2Z-050J-A3
			1 m	XW2Z-100J-A3
		CS1W-NC113 ou C200HW-NC113	0,5 m	XW2Z-050J-A6
			1 m	XW2Z-100J-A6
		CS1W-NC213/413 ou C200HW-NC213/413	0,5 m	XW2Z-050J-A7
			1 m	XW2Z-100J-A7
		CS1W-NC133	0,5 m	XW2Z-050J-A10
			1 m	XW2Z-100J-A10
		CS1W-NC233/433	0,5 m	XW2Z-050J-A11
			1 m	XW2Z-100J-A11
		CJ1W-NC113	0,5 m	XW2Z-050J-A14
			1 m	XW2Z-100J-A14
		CJ1W-NC213/413	0,5 m	XW2Z-050J-A15
			1 m	XW2Z-100J-A15
		CJ1W-NC133	0,5 m	XW2Z-050J-A18
			1 m	XW2Z-100J-A18
		CJ1W-NC233/433	0,5 m	XW2Z-050J-A19
1 m	XW2Z-100J-A19			
CJ1M-CPU21/22/23	0,5 m	XW2Z-050J-A33		
	1 m	XW2Z-100J-A33		
⑫	Câble standard	Pour les contrôleurs standard	1 m	R88A-CPG001S
			2 m	R88A-CPG002S
⑬	Câble bornier	Pour les contrôleurs standard	1 m	XW2Z-100J-B24
			2 m	XW2Z-200J-B24
⑭	Bornier (vis M3 et pour bornes à broches)		-	XW2B-50G4
	Bornier (vis M3,5 et pour bornes arrondies / à fourche)		-	XW2B-50G5
	Bornier (vis M3 et pour bornes arrondies / à fourche)		-	XW2D-50G6

Câble d'ordinateur (pour CN3)

Symbole	Nom		Modèle
⑮	Câble d'ordinateur RS232	2 m	R88A-CCG002P2

Connecteurs

Caractéristiques	Modèle
Kit connecteurs d'E/S, 50 broches (pour CN1)	R88A-CNU11C

Filtres

Symbole	Servomoteur applicable	Modèle de filtre	Courant nominal	Courant de fuite	Courant nominale
⑯	R88D-GT01H R88D-GT02H	R88A-FIK102-RE	2,4 A	3,5 mA	250 Vc.a. mono-phasé
	R88D-GT04H	R88A-FIK104-RE	4,1 A	3,5 mA	
	R88D-GT08H	R88A-FIK107-RE	6,6 A	3,5 mA	
	R88D-GT10H R88D-GT15H	R88A-FIK114-RE	14,2 A	3,5 mA	

Logiciel PC

Caractéristiques	Modèle
Logiciel de configuration et de surveillance pour les servodrivers et variateurs de fréquence. (CX-Drive version 1.70 ou supérieure)	CX-Drive
Suite logicielle complète Omron incluant CX-Drive (CX-One version 3.10 ou supérieure)	CX-One

Résistance de régénération externe

Symbole	Modèle d'unité de résistance régénérative	Caractéristiques
⑰	R88A-RR08050S	50 Ω, 80 W
	R88A-RR080100S	100 Ω, 80 W
	R88A-RR22047S	47 Ω, 220 W
	R88A-RR50020S	20 Ω, 500 W

TOUTES LES DIMENSIONS INDIQUEES SONT EN MILLIMETRES.
Pour convertir des millimètres en pouces, multipliez par 0,03937. Pour convertir les grammes en onces, multipliez par 0,03527.