

Drives para el control del accionamiento eléctrico Serie DRWB

Drives para servomotores, tamaños con potencia de clase 100, 400, 750, 1000 W

DRIVES SERIE DRWB



La nueva serie Camozzi DRWB ha sido diseñada para controlar el movimiento de los Actuadores electromecánicos Camozzi (Serie 5E Y Serie 6E).

Los servodrive DRWB, compactos y especialmente optimizados para los servomotores Camozzi, son totalmente digitales y están disponibles en las clases de potencia de 100, 400, 750, 1000 W. Equipados con el modo vectorial y la función de autoajuste y compensación de vibraciones, se hacen de manera que se puedan realizar las modificaciones fácilmente.

Tienen pantalla incorporada alfanumérica de dos líneas con 4 teclas de control en el servodrive. Una interfaz digital de pulsos permite el control de la dirección, la posición, la velocidad y el torque. Es posible controlar los drives con señales analógicas.

- » Drives completamente digitales
- » Función de PLC programable con el Software de configuración QSet de Camozzi
- » Control de velocidad, posición y torque (torque solo para la Serie DRWB)
- » 64 posiciones programables a través del QSet
- » Auto-compensación de errores

CARACTERÍSTICAS GENERALES

Mod. DRWB-W01-2-D-E-A, DRWB-W04-2-D-E-A, DRWB-W07-2-D-E-A, DRWB-W10-2-D-E-A	
Potencia	100 W (Mod. DRWB-W01-2-D-E-A) 400 W (Mod. DRWB-W04-2-D-E-A) 750 W (Mod. DRWB-W07-2-D-E-A)
Suministro eléctrico	200 ÷ 240 V AC (± 10%) monofásico o trifásico 50 ÷ 60 Hz (± 5%)
Número de fases	1
Corriente máxima	1.5 A (Mod. DRWB-W01-2-D-E-A) 4.1 A (Mod. DRWB-W04-2-D-E-A) 7.5 A (Mod. DRWB-W07-2-D-E-A)
Alimentación circuito lógico	200 ÷ 240 V AC (± 10 %) 50 ÷ 60 Hz (± 5 %) monofásico
Corriente máxima circuito lógico	0.5 A max.
CORRIENTE DE SALIDA	
Corriente continua (efectiva)	0.9 A (Mod. DRWB-W01-2-D-E-A) 2.5 A (Mod. DRWB-W04-2-D-E-A) 5.1 A (Mod. DRWB-W07-2-D-E-A)
Corriente pico (efectiva)	2.7 A (Mod. DRWB-W01-2-D-E-A) 7.5 A (Mod. DRWB-W04-2-D-E-A) 15.3 A (Mod. DRWB-W07-2-D-E-A)
Máxima duración del pico de corriente	1 segundo
Tipo de control	IGBT PWM control vectorial
Frecuencia del muestreo del controlador	Corriente, velocidad y posición: 15 kHz
Tipo de motores controlados	servomotores AC
Estado de LED	Rojo: Error Verde: ok
MODOS DE OPERACIÓN	
Interfaz del encoder	Tensión de funcionamiento + 5 VDC ± 5 % @400 mA
Interfaz de comunicación	USB 2.0
Interfaz I/O parametrizable	Entradas digitales [I1..I9], (optoacoplador de extremo unico) Salidas digitales [O1..O4], (optoacoplador) Salida de freno [CN2_BRK], max. 1 A DC
Feedback	Transductor externo Umbral de activación + HV > 370 V DC Umbral de desactivación + HV < 360 V DC Tolerancia ± 5 %
Funciones de monitoreo	Cortocircuito, sobretension (> 390 V DC ± 5 %), tensión mínima (< 60 V DC); error de posición, error del encoder, supervisión de fase del motor, sobretemperatura D2 (IGBT > 90 °C ± 1°C), sobretemperatura motor
Autoseteo	con calculo automático de inercia de masas
VSF (supresión de vibración)	01 Hz ÷ 200 Hz
Otras funciones	Compensación de fricción, compensación de juego de engranajes
Condiciones del ambiente	Temperatura de funcionamiento 0°C ÷ 40°C (Por encima de 55 ° C sólo con aire acondicionado) Temperatura de almacenamiento -20°C ÷ 65°C Humedad del aire 20% ÷ 85% (sin condensación) Altitud operativa < 1.000 m sobre el nivel del mar Vibración 5.88 m/s (10 Hz ÷ 60 Hz) Clase de protección IP20

EJEMPLO DE CODIFICACIÓN

DRWB	-	W01	-	2	-	D	-	E	-	A
-------------	----------	------------	----------	----------	----------	----------	----------	----------	----------	----------

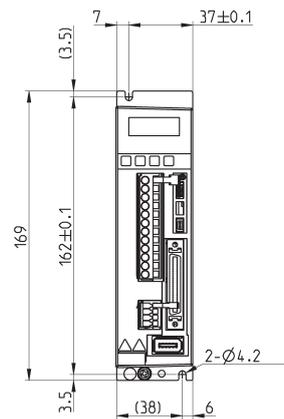
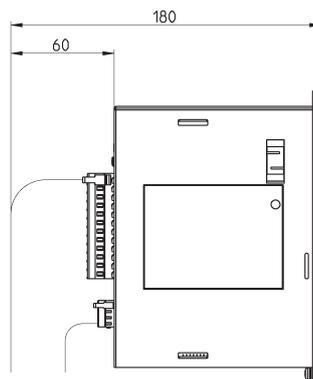
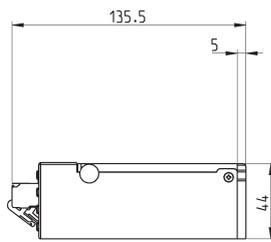
DRWB	SERIE
W01	TAMAÑO W: W01 = 100 W W04 = 400 W W07 = 750 W
2	ALIMENTACIÓN: 2 = 220 V AC
D	COMUNICACIÓN: D = Digital I/O y Analógica
E	FEEDBACK: E = Encoder Incremental 13 bit
A	VERSIONES: A = estándar

DRIVES SERIE DRWB

Drive Mod. DRWB-W01-2-D-E-A



Drive para servomotores Camozzi

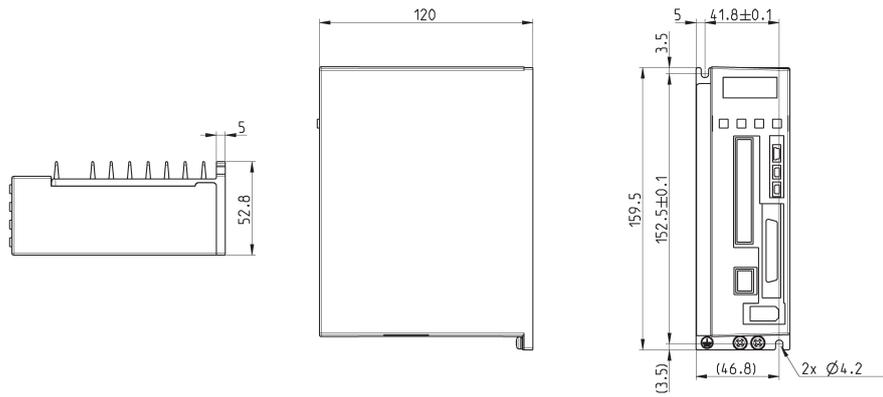


Mod.	Potencia	Alimentación	Encoder
DRWB-W01-2-D-E-A	100 W	230 V AC	13 bit

Drive Mod. DRWB-W04-2-D-E-A



Drive para servomotores Camozzi

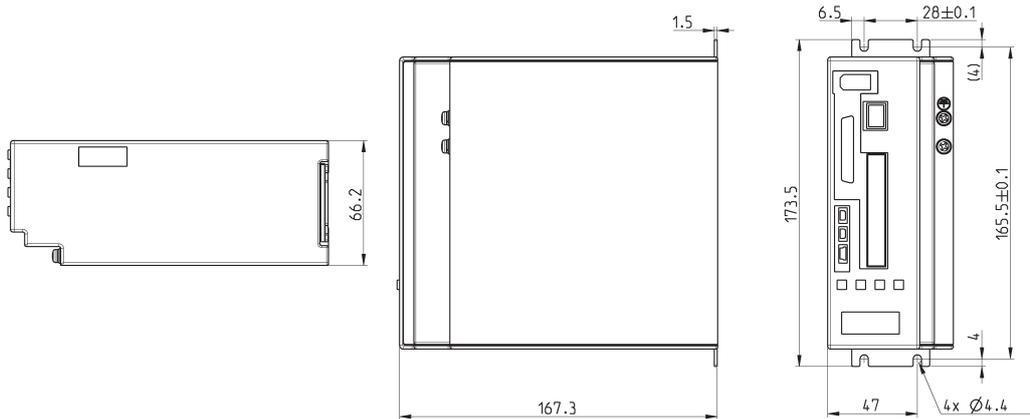


Mod.	Potencia	Alimentación	Encoder
DRWB-W04-2-D-E-A	400 W	230 V AC	13 bit

Drive Mod. DRWB-W07-2-D-E-A y Mod. DRWB-W10-2-D-E-A

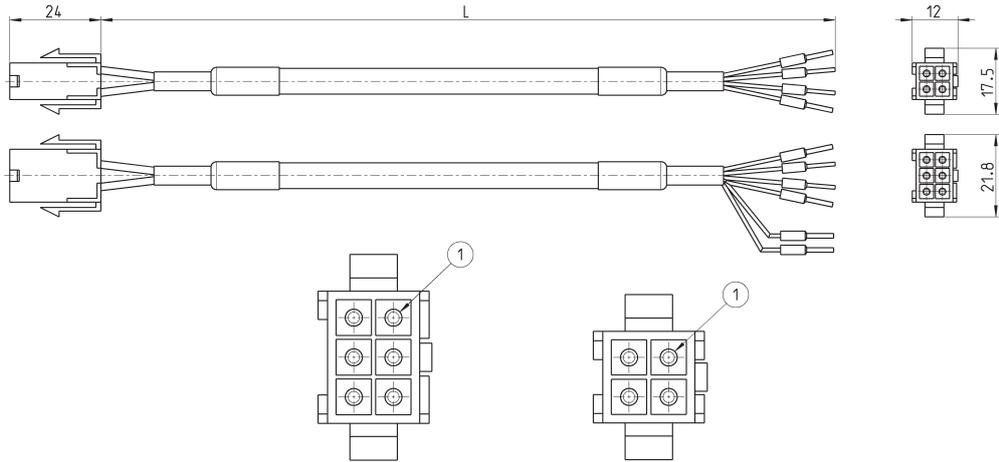


Drive para servomotores Camozzi



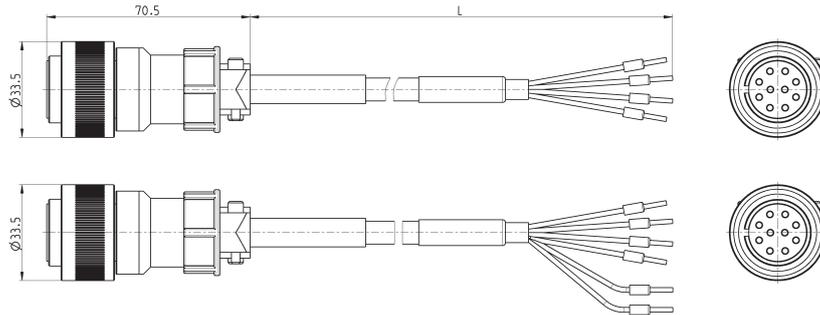
Mod.	Potencia	Alimentación	Encoder
DRWB-W07-2-D-E-A	750 W	230 V AC	13 bit
DRWB-W10-2-D-E-A	1000 W	230 V AC	13 bit

Cables para servomotores (MTB)



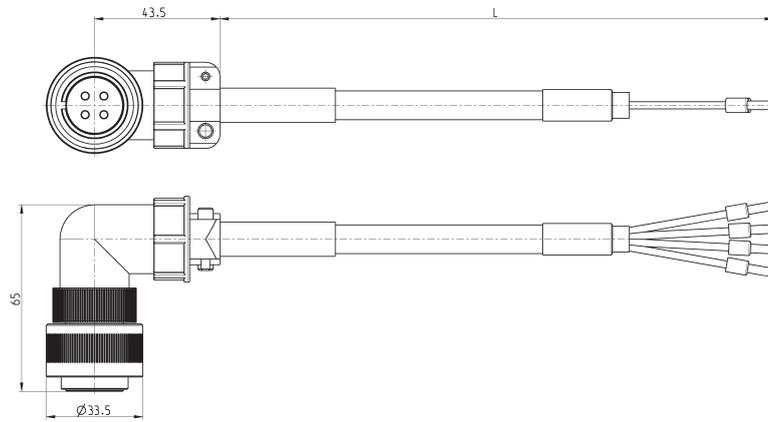
Mod.	Freno	Polos	L = cable (m)
EC-200421-B300	-	4	3
EC-200421-B500	-	4	5
EC-200421-BA00	-	4	10
EC-210621-B300	✘	6	3
EC-210621-B500	✘	6	5
EC-210621-BA00	✘	6	10

Cables para servomotores (MTB)



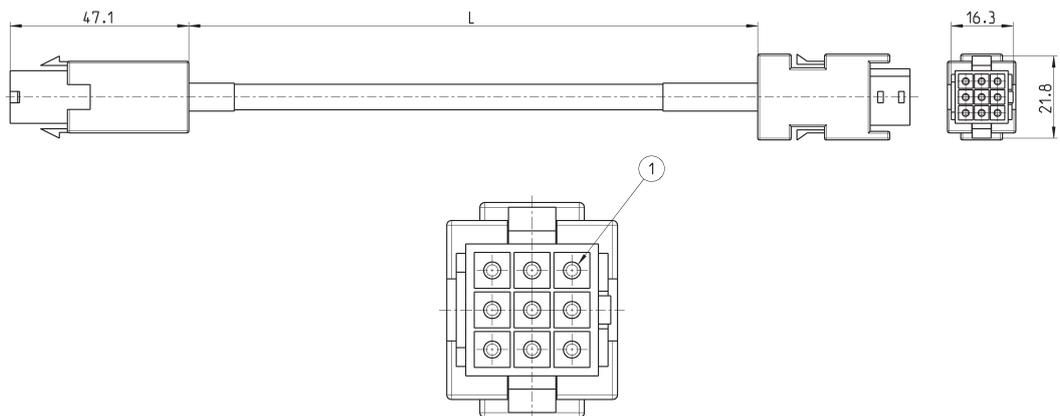
Mod.	Freno	Polos	L = cable (m)
EC-3004P1-B300	-	4	3
EC-3004P1-B500	-	4	5
EC-3004P1-BA00	-	4	10
EC-3106P1-B300	✘	6	3
EC-3106P1-B500	✘	6	5
EC-3106P1-BA00	✘	6	10

Cables para servomotores (MTB)



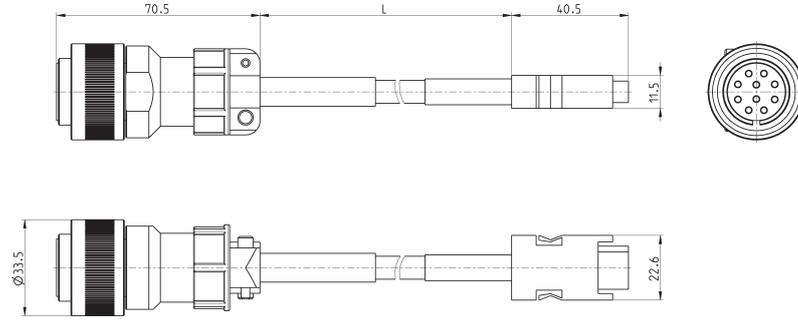
Mod.	Freno	Polos	L = cable (m)
EC-4704P1-B300	-	4	3
EC-4704P1-B500	-	4	5
EC-4704P1-BA00	-	4	10

Cables de conexión encoder para servomotores (MTB)



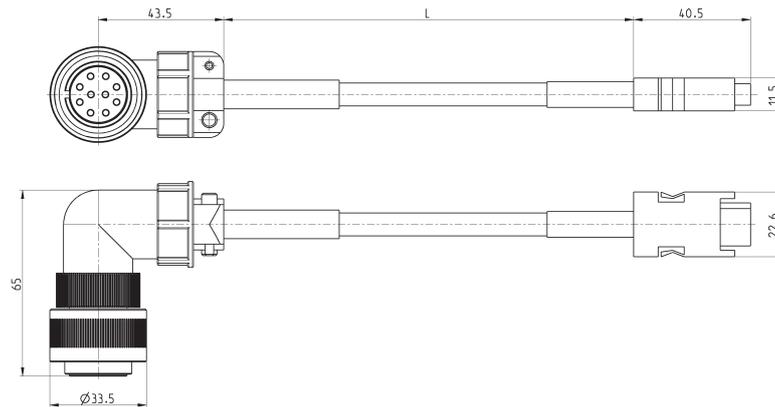
Mod.	Polos	L = cable (m)
EC-220923-B300	9	3
EC-220923-B500	9	5
EC-220923-BA00	9	10

Cables de conexión encoder para servomotores (MTB)



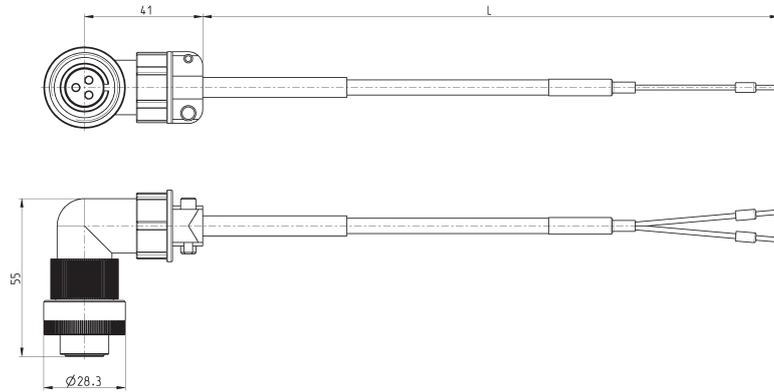
Mod.	Polos	L = cable (m)
EC-3209P3-B300	9	3
EC-3209P3-B500	9	5
EC-3209P3-BA00	9	10

Cables de conexión encoder para servomotores (MTB)



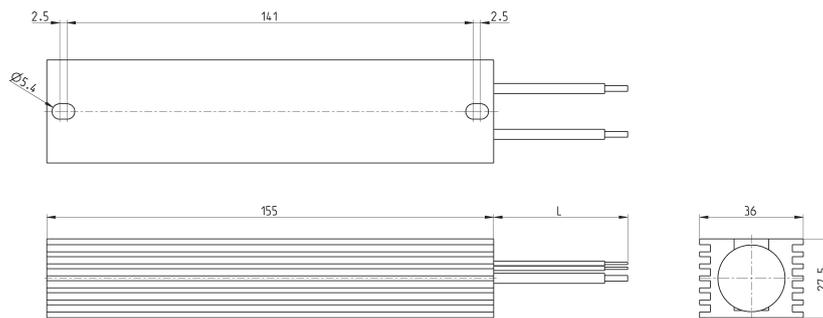
Mod.	Polos	L = cable (m)
EC-4809P3-B300	9	3
EC-4809P3-B500	9	5
EC-4809P3-BA00	9	10

Cables para servomotores (MTB)



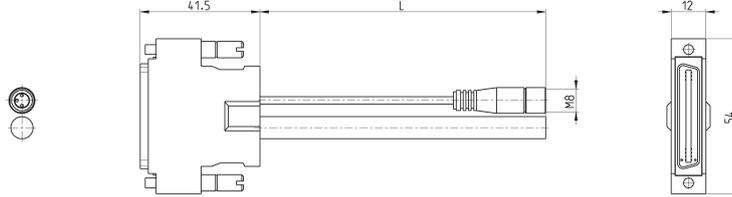
Mod.	Polos	L = cable (m)
EC-4902P1-B300	2	3
EC-4902P1-B500	2	5
EC-4902P1-BA00	2	10

Resistencia de freno para motor Brushless (MTB)



Mod.	300 W
EC-212022	

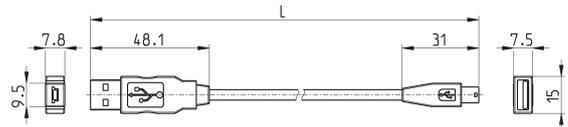
Cables para DRWB drive I/O



Mod.	Polos	L = cable (m)
G14W-1	50	1
G14W-3	50	3
G14W-5	50	5

Cable USB a Mini USB Mod. G11W-G13W-2

Para la configuración hardware de los productos Camozzi



Mod.	descripción	conexiones	material para la cubierta externa	lungitud cable "L" (m)
G11W-G13W-2	cable blindado negro 28 AWG	estándar USB - Mini USB	PVC	2