

SJ AUTOMATION

www.sjautomation.com.pl



**SIŁOWNIKI ELEKTRYCZNE Z
NAPĘDEM ŚRUBY KULOWEJ**

Siłowniki serii ETH firmy Parker z napędem śruby kulowej

Dostępne w 5 rozmiarach - 32, 50,80,100,125

Maksymalna siła osiowa 114 kN

Skok gwintu 5, 10, 16 , 20 mm

Wykonanie z silnikiem mocowanym w osi siłownik bądź równolegle

Standard wykonania IP54, dostępne IP65

Dostępne wykonania dopasowane do potrzeb Klienta

wydłużenie tłoczyska

specjalne uszczelnienie / zgarniacz

mocowania pod silnik innego producenta niż Parker

przyłącze do zbudowania nadciśnienia wewnątrz siłownika

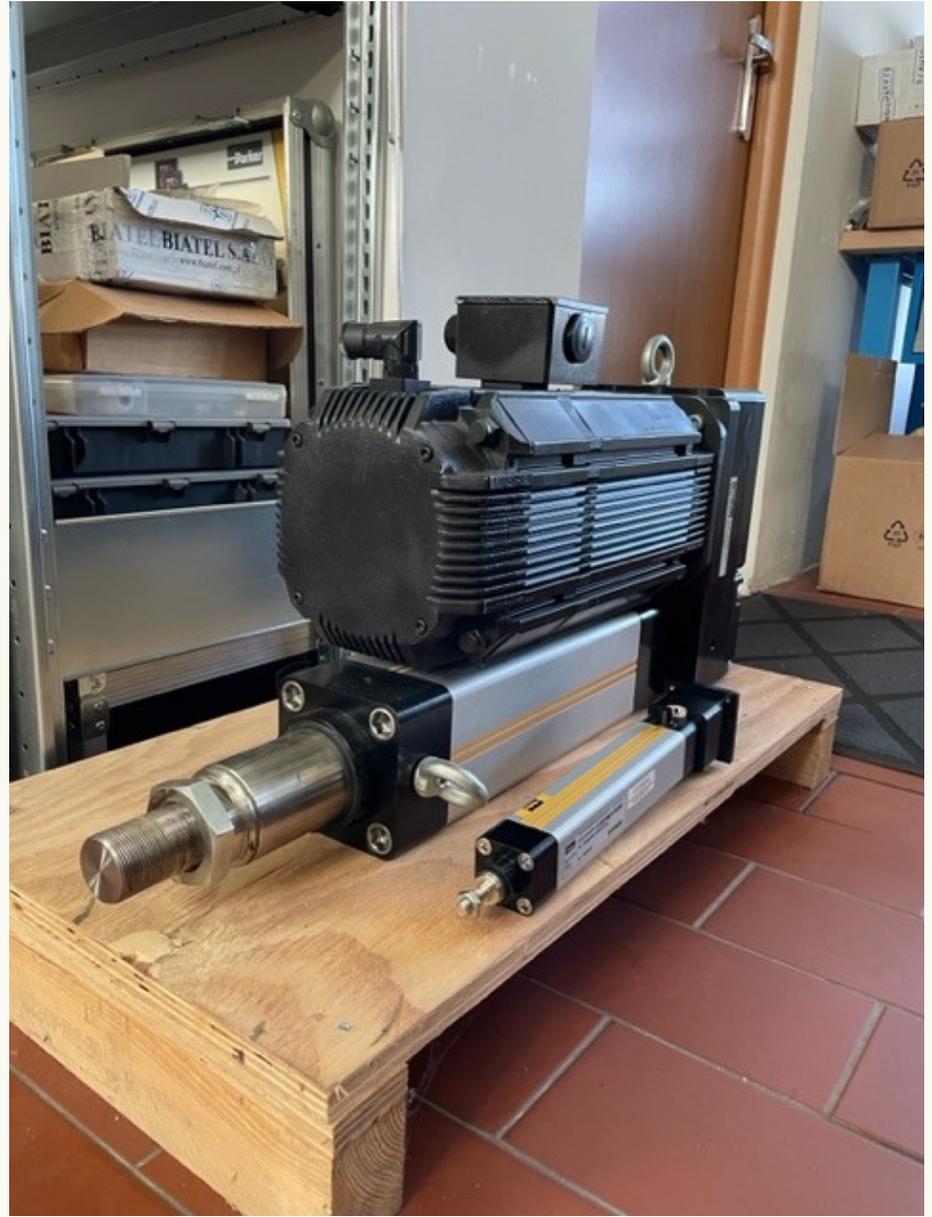
mieszki ochronne na tłoczysko

Dostępna wersja ATEX dla ETH032-ETH080 !

Bezpłatna pomoc i udział w doborze odpowiedniego zestawu dla Państwa wymagań.
Support techniczny w integracji, oprogramowaniu oraz optymalizacji napędu.

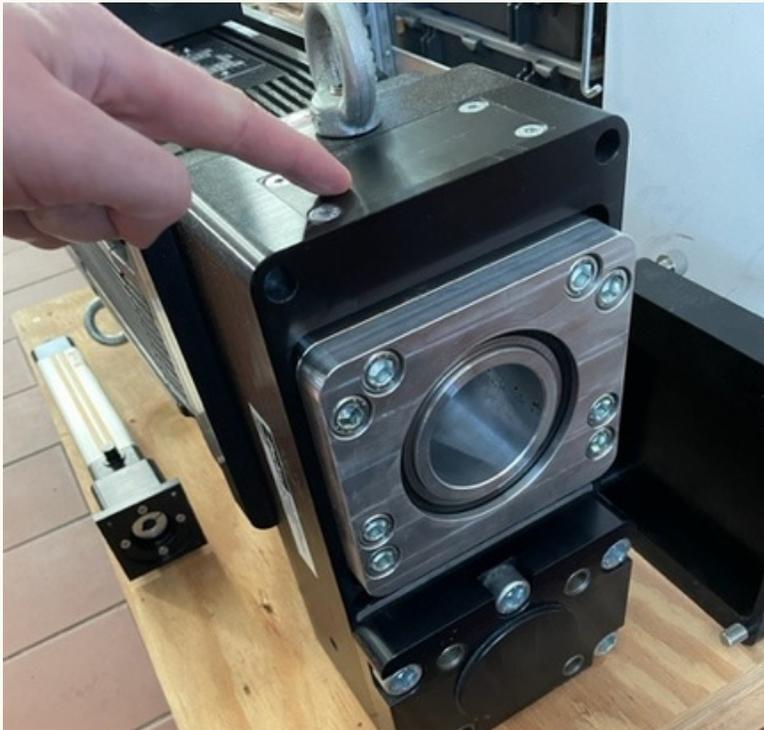
Kompletne rozwiązanie od
jednego producenta

Siłownik ETH100 w wersji z
równoległe mocowanym
silnikiem vs ETH032



Wersje z silnikiem równoległym mają przeniesienie napędu za pomocą wysokiej jakości pasa zębatego.

Unikatowa regulacja naciągu pasa i pamięci nastawy po demontażu zestawu napędowego



Dodatkowy port smarowania siłownika dostępny do wykonania z każdej strony profilu aby ułatwić prace serwisowe



Możliwość wykonania z zamontowaną prowadnicą tłoczyska zwiększając odporność na działanie sił bocznych



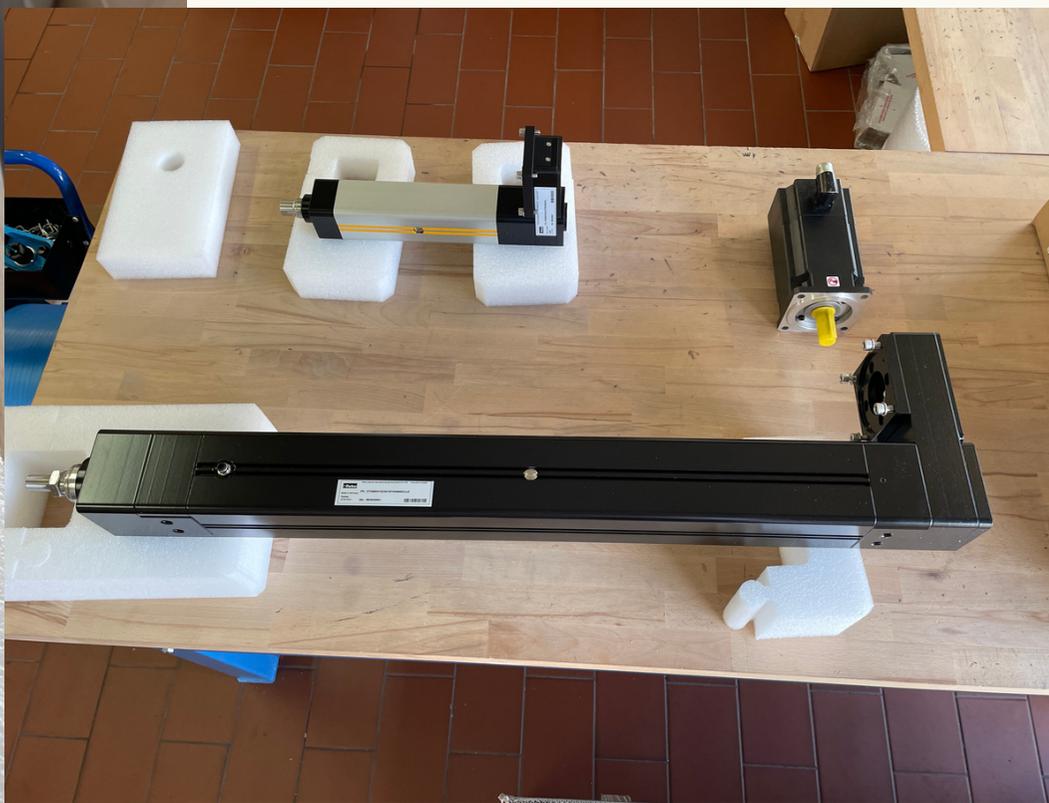
Na życzenie Klienta wykonanie z wydłużonym tłoczyskiem, np. w celu zastosowania mieszka ochronnego



Specjalne malowanie ochronne dla wersji IP65



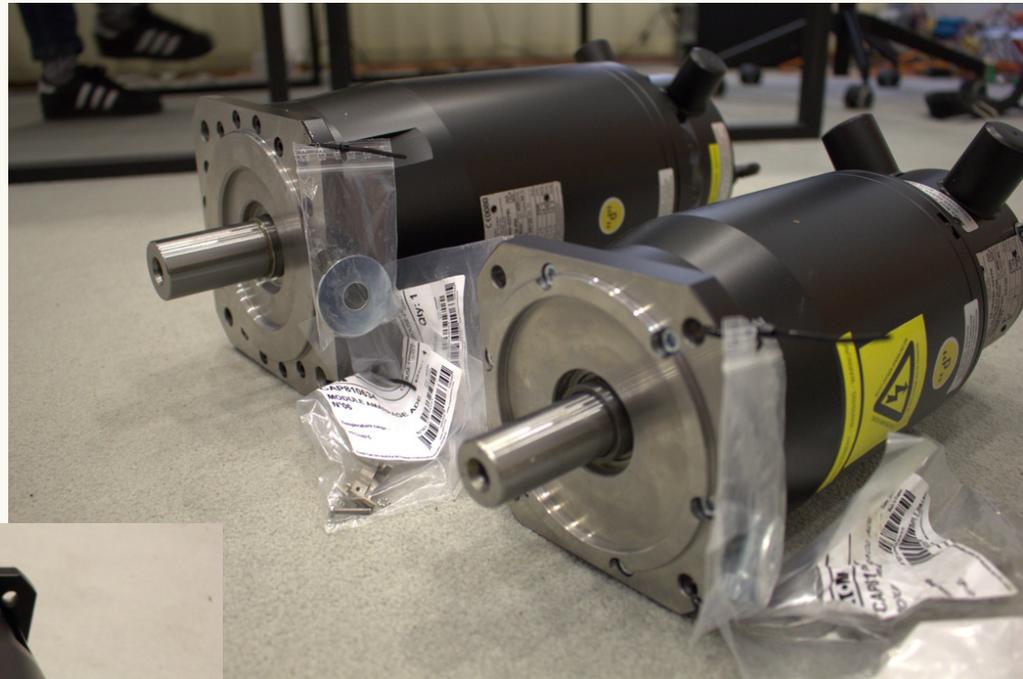
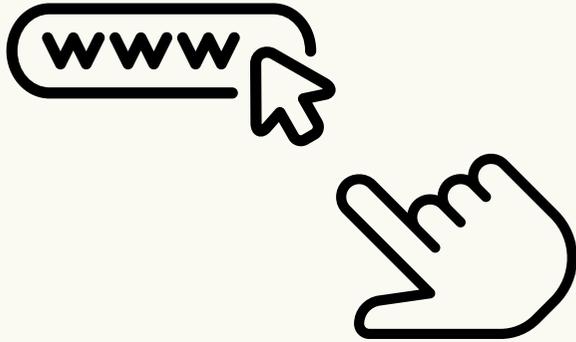
Dodatkowy port pneumatyczny do zbudowania nadciśnienia w trudnym środowisku otoczenia



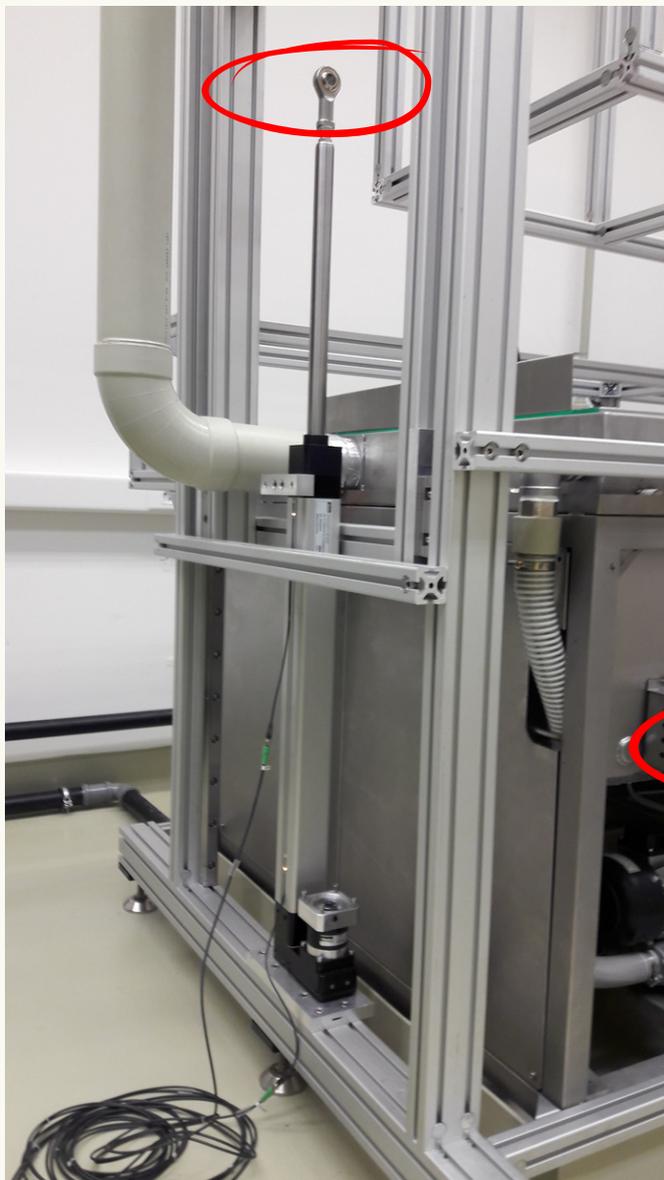
Dostępne wykonanie pod napęd innego producenta niż Parker



Wersje ATEX z silnikami serwo do strefy 1 lub 2 produkcji Parker.



Różne warianty zakończenia tłoczyska (przegub, kompensator nieliniowości, gwint zewnętrzny / wewnętrzny, inne).



Wszystko od jednego producenta - siłownik, silnik, przekładnia, przemiennik / serwo regulator, z pełnym wsparciem technicznym w doborze i uruchomieniu



EtherCAT®

PROFI
NET®

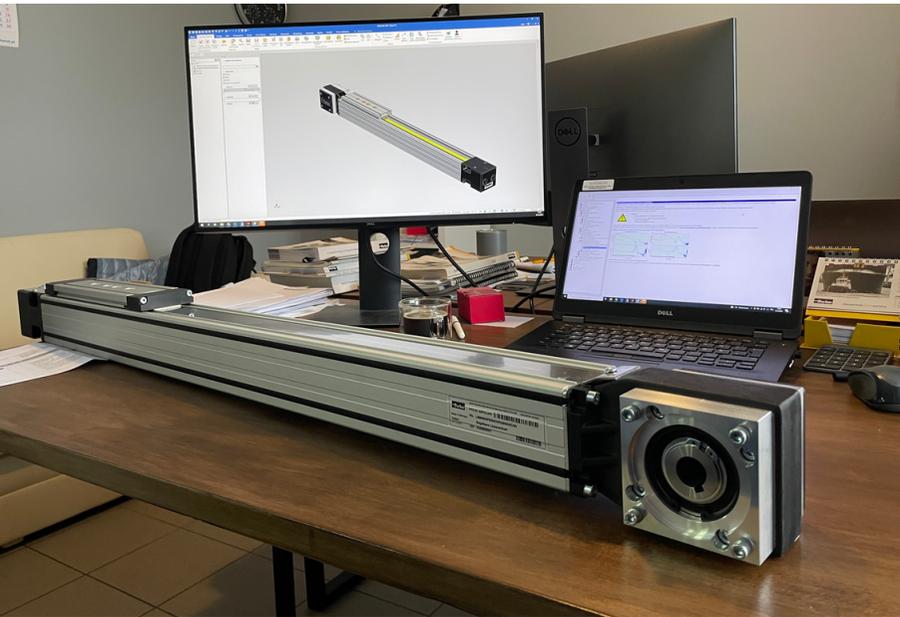
EtherNet/IP®

CANopen®

PROFI
BUS



Profesjonalne wsparcie techniczne w doborze odpowiedniego rozwiązania dla Państwa



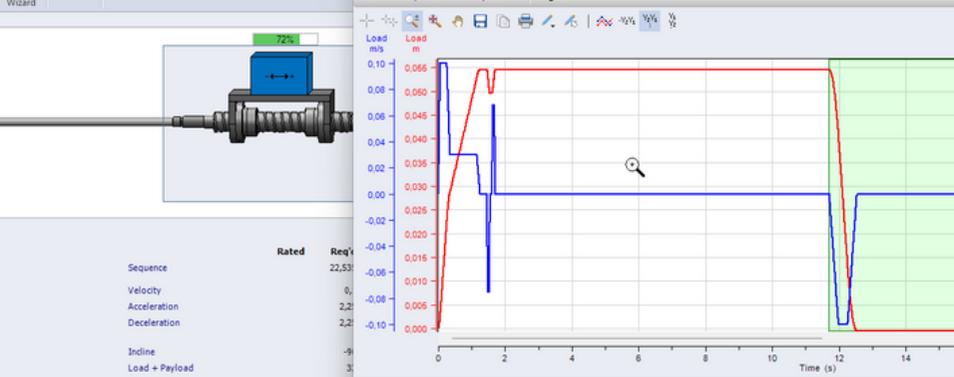
PSDControlManager_ADV_DB

Name	Data type	Offset	Start value	Monitor value	Retain	Accessible f.	Writ.	Visible in:	Sequop	Comment
13	hLaddrAPA	HWIO	8.0	262						
14	hPosition	Dint	10.0	0	301					PSD mailbox is set
15	hVelocity	Dint	14.0	0	1000					
16	hAcceleration	Dint	18.0	0	80000					
17	hDeceleration	Dint	22.0	0	80000					
18	hNumerator	Dint	26.0	0	0					
19	hDenominator	Dint	30.0	0	0					
20	hOutput	Bool	34.0	false	FALSE					=1 drive enabled
21	hZError	Bool	34.1	false	FALSE					=1 device error
22	hZDriveErr	Bool	34.2	false	FALSE					=1 selected mode runn
23	hZModeRunning	Bool	34.3	false	FALSE					=1 inMode -> in pos. in
24	hZInMode	Bool	34.3	false	FALSE					=1 run time error posit
25	hZPosErr	Bool	34.4	false	TRUE					=1 homing is running
26	hZHomingRunning	Bool	34.5	false	FALSE					=1 homing attained
27	hZHomingAttained	Bool	34.6	false	TRUE					=1 run time error homin
28	hZHomingErr	Bool	34.7	false	FALSE					=1 communication is o
29	hZComErr	Bool	35.0	false	FALSE					=1 error due to parame
30	hZTransErr	Bool	35.1	false	FALSE					=1 Reg detected
31	hZReg_detected	Bool	35.2	false	FALSE					
32	hZStall	Stint	36.0	0	0					Last added (newest) f
33	hPositionValue	Dint	36.0	0	153157					Active current in mA
34	hVelocityValue	Dint	40.0	0	33					start selected mode
35	hActualError	Word	44.0	16A0	16A0000					new position
36	hActiveCurrent	Word	46.0	16A0	16A0000					
37	hInput	Bool	48.0	false	FALSE					
38	hZStartMode	Bool	48.1	false	FALSE					
39	hZChangeSetImmediate	Bool	48.1	false	FALSE					
40	hZChangeSet	Bool	48.2	false	FALSE					

General Texts Supervisions

Attributes

Name: hHomingErr
Data type: Bool
Default value: false



No.	Description	Start Time (s)	Duration (s)	Axis Start (mm)	Distance (mm)	Start Vel (m/s)	End Vel (m/s)
8	Dwell	1,55	0	49,5	0	0	0
9	Powtórny docisk	1,6	0,11	49,5	5,0	0	0,0682
		1,71	10	54,5	0	0	0
10	Segment	11,71	0,825	54,5	-55	0	-0,1
		12,54	10	-0,5	0	0	0

T2: None
T1: None
Drive & Motor
ETH50M05 Inline 1m
Ball Screw
T3: None
T2: None
T1: None
Drive & Motor

Ball Screw

Min position accuracy: 0 m

Sequence

- Velocity
- Acceleration
- Deceleration

Incline

- Load + Payload
- Thrust

Screw force: 9 300
Screw speed: 2 124
Input torque: 4,95
Rigidity at input

Praktyczne szkolenia z programowania, konfiguracji, optymalizacji oraz integracji napędów ze sterownikami Siemens (Profinet, Profibus) lub tych opartych na Codesys / TwinCAT (EtherCAT)



No.	Object Name	Value	Remark Info
1	0x0010-0x01 A1 Target position [mm]	0.00	0x0010-0x01
2	0x0010-0x01 A1 0x0010 Target velocity [V, CPU] [mm/s]	0.00	0x0010-0x01
3	0x0010-0x01 A1 Position Demand value [mm]	-147.40	0x0010-0x01
4	0x0010-0x01 A1 Position Actual value [mm]	-148.42	0x0010-0x01
5	0x0010-0x01 A1 Following Error Actual value [mm]	0.00	0x0010-0x01
6	0x0010-0x01 A1 Velocity Demand value [mm/s]	0.00	0x0010-0x01
7	0x0010-0x01 A1 Velocity Actual value [mm/s]	-4.54	0x0010-0x01
8	0x0010-0x01 A1 Demand current [A]	7.00	0x0010-0x01
9	0x0010-0x01 A1 Actual current [A]	-7.0	0x0010-0x01
10	0x0010-0x01 A1 Motor load [%]	7	0x0010-0x01
11	0x0010-0x01 A1 Motor load (1/1000)	0	0x0010-0x01
12	0x0010-0x01 A1 Motor temperature [°C]	22	0x0010-0x01
13	0x0010-0x01 A1 Powerstage load (1/1000)	0	0x0010-0x01
14	0x0010-0x01 A1 Powerstage temperature [°C]	31	0x0010-0x01
15	0x0010-0x01 A1 Control mode	1027	0x0010-0x01

Więcej informacji na temat siłowników ETH znajdziecie Państwo na naszej stronie

www.sjautomation.com.pl/home/produkty/elektromechanika/silowniki-elektryczne/

www.sjautomation.com.pl/home/wp-content/uploads/2019/10/192_550017_ETH_Catalog.pdf

SJ AUTOMATION

