

# SERVO SYSTEME JUNMA

Gain de place, de câblage et de temps



» Compact

» MECHATROLINK-II

» Conception sans réglage

# Une nouvelle conception pour simplifier au maximum les servomoteurs

*La série de servomoteurs ultra compacts Junma repose sur notre technologie novatrice de servomoteurs et ouvre de nouvelles dimensions en matière de simplicité de contrôle. Junma est probablement le premier servomoteur entièrement sans réglage et sans programmation. Il est équipé d'un bus numérique MECHATROLINK-II intégré, lui permettant d'être aisément connecté et contrôlé par un câble unique. Junma permet d'économiser jusqu'à 30 % d'espace dans l'armoire et de réduire considérablement les temps de câblage et d'installation.*

La série Junma ML-II présente également d'autres caractéristiques de performance qui font des servomoteurs Omron-Yaskawa des produits leaders dans le monde entier. Citons notamment un temps de réponse rapide, une grande vitesse, un couple élevé, une haute précision et une fiabilité éprouvée.

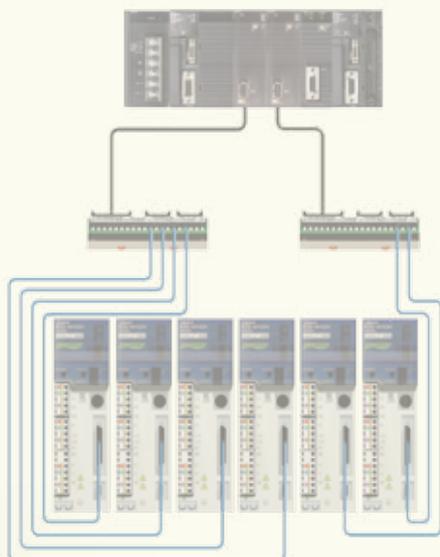
#### Aperçu des caractéristiques principales :

- Servomoteur en format de poche très peu encombrant (15x4,5 cm)
- Technologie sans réglage intégrée pour un démarrage immédiat
- Le bus MECHATROLINK-II intégré réduit le câblage et permet de réaliser la configuration et les diagnostics du servo à distance.
- Couple élevé au démarrage : 300 % pendant 3 secondes.

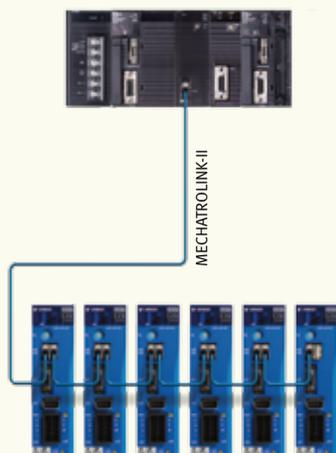


# Gain de place, de câblage et de temps

Des câbles multiples...



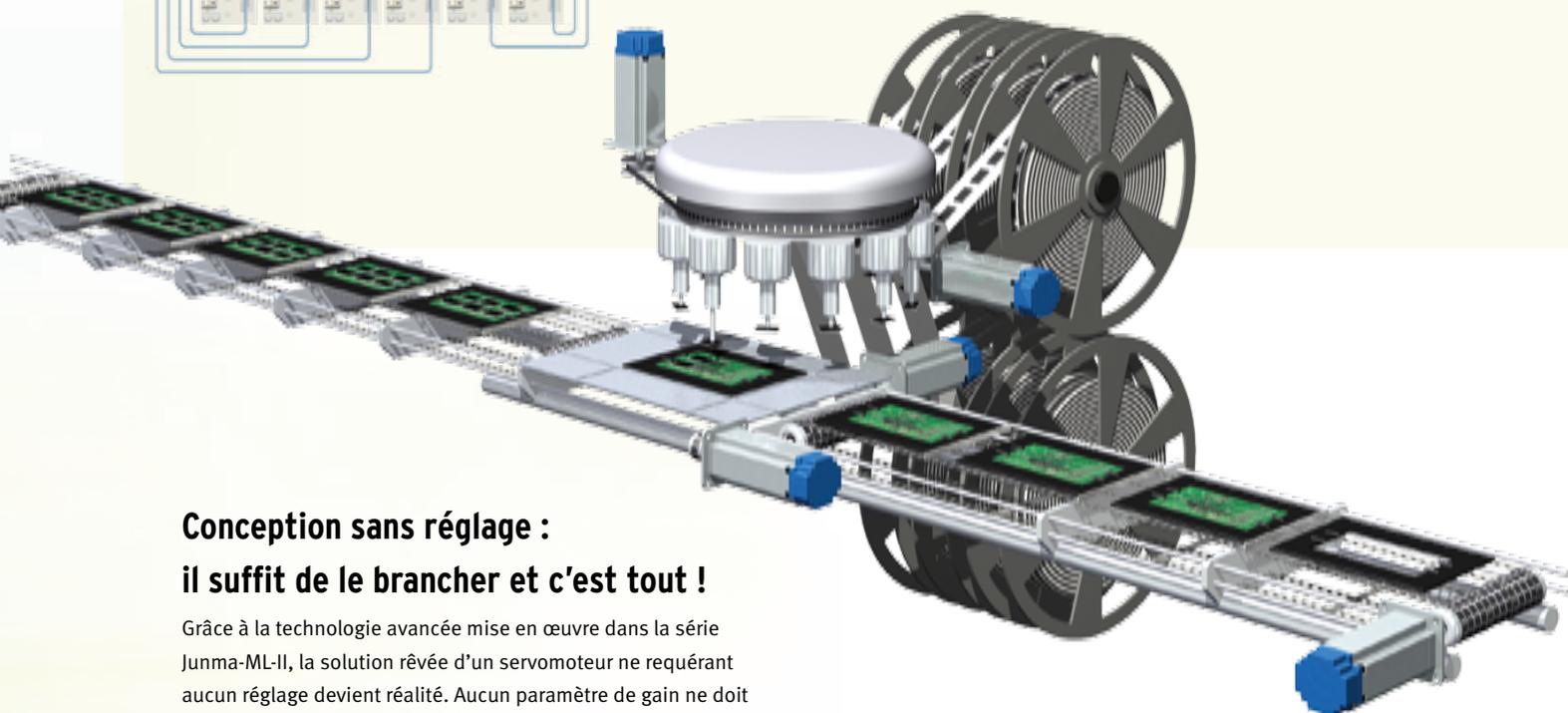
reliés à un câble unique



**30 % de gain de place dans l'armoire électrique**

**Des connexions plus simples : avec un câble unique !**

Grâce au bus MECHATROLINK-II intégré, il suffit d'un seul câble pour relier les servomoteurs entre eux. Vous économisez non seulement du câblage et du temps lors de l'installation, mais vous réduisez en plus considérablement les risques d'erreur de connexion. La fiabilité est renforcée car la connexion par câble unique est beaucoup plus robuste qu'une solution à câblage multiple.



## Conception sans réglage : il suffit de le brancher et c'est tout !

Grâce à la technologie avancée mise en œuvre dans la série Junma-ML-II, la solution rêvée d'un servomoteur ne requérant aucun réglage devient réalité. Aucun paramètre de gain ne doit être défini. Connectez-vous simplement au moteur et c'est prêt.

L'algorithme « sans réglage » se compose de deux éléments majeurs.

- un ajustage du calcul de boucle de vitesse interne pour obtenir les mêmes caractéristiques de réponse.
- un "cochage automatique" qui modifie les paramètres dans le filtre d'encoches pour supprimer la résonance mécanique.

### Exemple de l'effet dans réglage

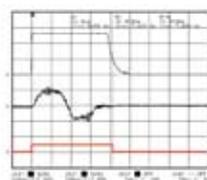
Le test est réalisé avec un rapport d'inertie du rotor de 0 % (sans charge) et 1000 % (charge 10 fois supérieure à l'inertie du rotor).

Les graphiques montrent les résultats du test de couple de sortie et de déviation de position, où la même réponse dynamique est atteinte.

Inertie de charge rigide de 0 %



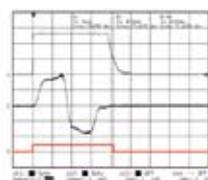
Temps de positionnement : 410 ms



Inertie de charge rigide de 1000 %



Temps de positionnement : 410 ms



Déviation de position  
Couple de rotation  
Cycle de positionnement

# Combinaison de positionnement optimal : Junma ML-II + NCF

## Système complet de positionnement compact

Il est possible d'obtenir un système PTP (point à point) puissant et complet dans un minimum d'espace en combinant une unité CJ1W-NCF71 et le Junma servo. Cette configuration offre un positionnement 16 axes avec interpolations circulaire et linéaire, ainsi qu'une interruption de l'alimentation. Le NCF et le Junma sont la solution idéale pour les applications à espace réduit.

## Transparence complète à partir d'un hôte distant

Lorsque le Junma est commandé par une unité de positionnement NCF, le servomoteur est entièrement transparent vers un PC distant. C'est possible avec le réseau MECHATROLINK-II du Junma relié à un API et via une liaison série ou Ethernet entre un API et un PC. D'où la compatibilité complète avec la plate-forme Smart OMRON.



Mini-API CJ1

CJ1W-NCF71



Junma MECHATROLINK-II

### Caractéristiques et avantages de l'unité NCF

- Contrôleur de position point à point 16 axes sur le bus MECHATROLINK-II
- Simplicité, rapidité et fiabilité de connexion
- Optimisé pour les applications de positionnement
- Câblage simplifié vers les servomoteurs
- Intégration dans OMRON Smart Platform : blocs fonctions, Smart Active Parts, CX-One
- Disponibles pour les séries CS1 et API CJ1

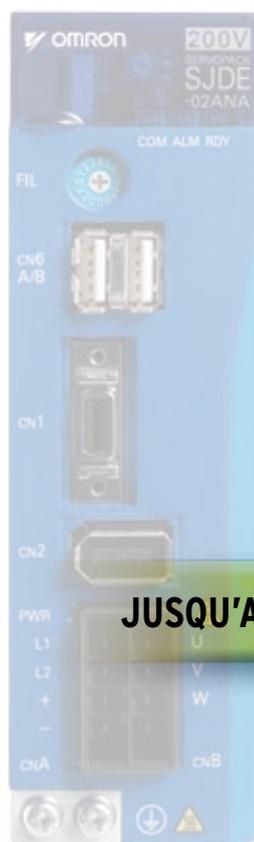
### API ouvert

Norme mondiale pour la programmation de contrôles industriels, « PLCopen » offre une interface de programmation standardisée pour harmoniser le mode de conception et d'utilisation des contrôles industriels.



### Version driver avec contrôle de train d'impulsions

- Economise du temps et 44 % d'espace
- Pas de paramétrage nécessaire du servomoteur
- Ultra compact
- Economique
- Position et vitesse contrôlées par entrée d'impulsions
- Technologie sans réglage intégrée
- Plage de puissance de 100 à 750 W
- Résolution de position de 10 000 pas / tour



**JUSQU'A 16 AXES**

# Servosystème Junma

## Une nouvelle conception de drivers Gain de place, de câblage et de temps

- Driver ultra compact pour occuper moins d'espace sur le panneau
- Technologie sans réglage, aucun paramètre de gain ne doit être défini
- Couple maximal : 300 % du couple nominal pendant 3 secondes
- Réponse rapide, grande vitesse, couple élevé et haute précision
- Version de driver avec port MECHATROLINK-II intégré
- MECHATROLINK-II simplifie le câblage et réduit le temps d'installation
- MECHATROLINK-II donne accès au système à partir d'un point unique
- Version avec commande par impulsions disponible, sans aucun paramètre, connectez et utilisez

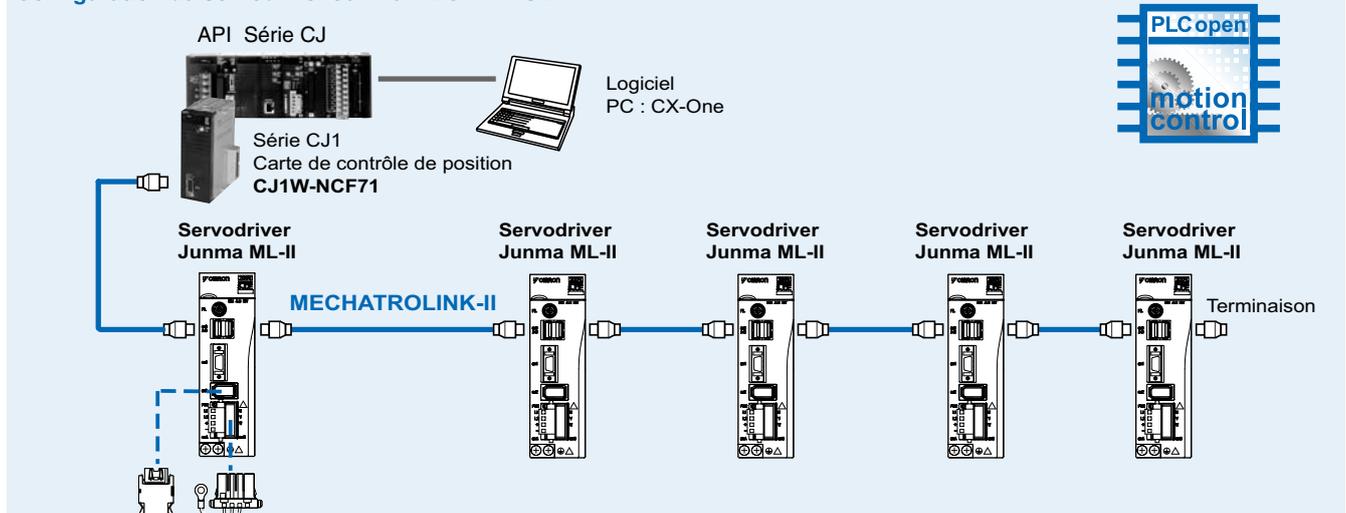


### Puissances

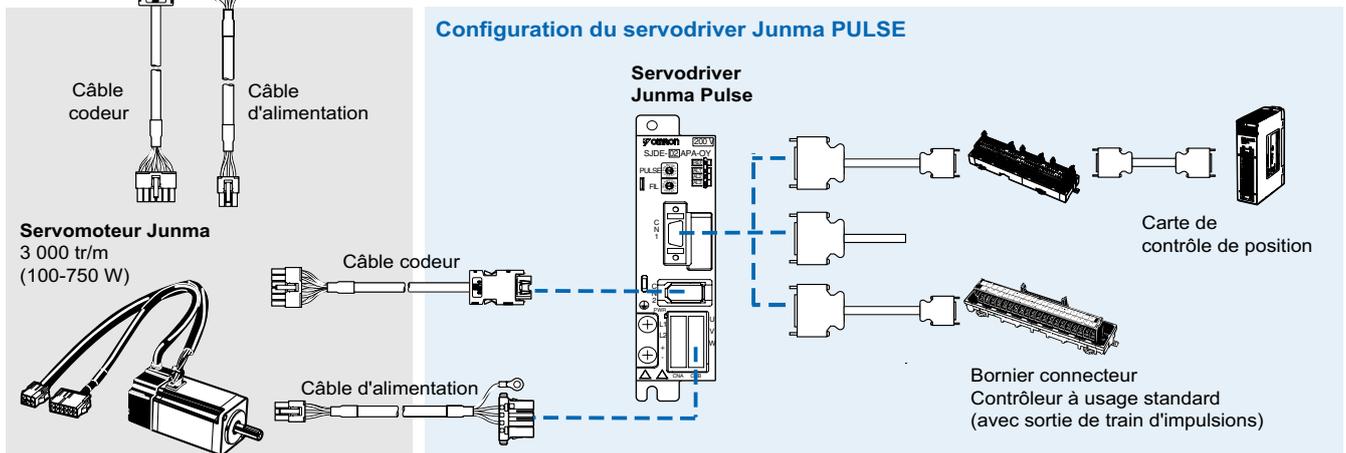
- 230 Vc.a. monophasé 100 W à 750 W (2,39 Nm)

## Configuration système

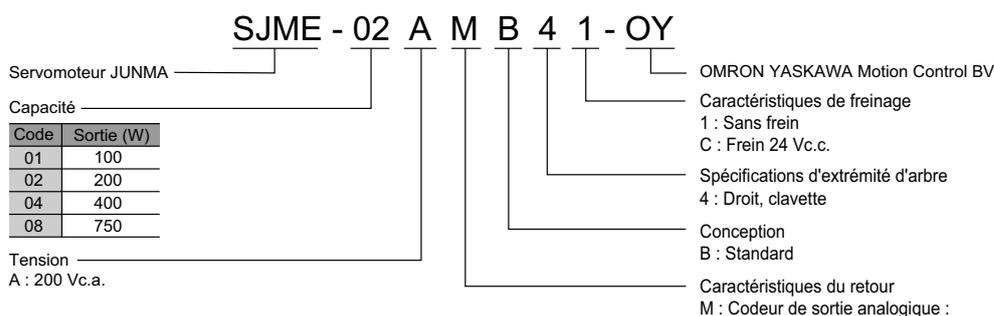
### Configuration du servodriver Junma MECHATROLINK-II



### Configuration du servodriver Junma PULSE



## Désignation du moteur



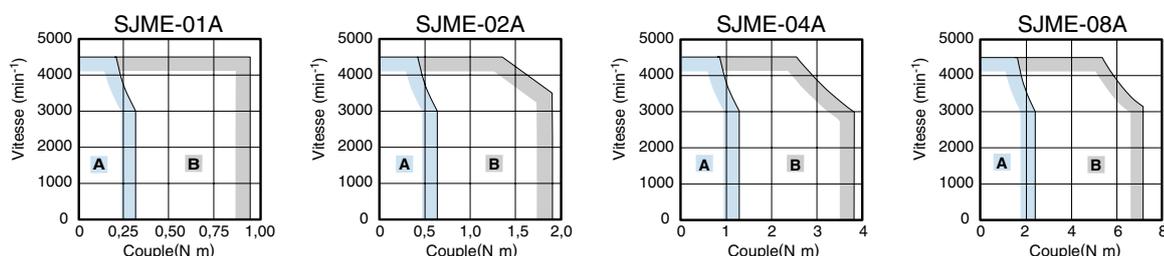
## Spécifications du servomoteur

Tension		230 V			
Servomoteur SJME-□		01A□	02A□	04A□	08A□
Sortie nominale <sup>*1</sup>	W	100	200	400	750
Couple nominal <sup>1, 2</sup>	N·m	0,318	0,637	1,27	2,39
Couple maximal instantané <sup>*1</sup>	N·m	0,955	1,91	3,82	7,16
Courant nominal <sup>*1</sup>	Arms	0,84	1,1	2,0	3,7
Courant maximal instantané <sup>*1</sup>	Arms	2,5	3,3	6,0	11,1
Vitesse nominale <sup>*1</sup>	min <sup>-1</sup>	3000			
Vitesse maxi. <sup>1</sup>	min <sup>-1</sup>	4500			
Constante de couple	N·m/Arms	0,413	0,645	0,682	0,699
Moment d'inertie du rotor (JM)	kg·m <sup>2</sup> ×10 <sup>-4</sup>	0,0634	0,330	0,603	1,50
Inertie de charge autorisée <sup>*3</sup>	kg·m <sup>2</sup> ×10 <sup>-4</sup>	0,6	3,0	5,0	10,0
Taux de puissance nominal	kW/s	16,0	12,3	26,7	38,1
Accélération angulaire nominale	rad/s <sup>2</sup>	50200	19300	21100	15900
Codeur	Standard	Codeur de sortie analogique			
Charge radiale autorisée		78	245	245	392
Charge axiale autorisée		54	74	74	147
Poids approx.	kg (sans frein)	0,5	0,9	1,3	2,6
	kg (avec frein)	0,8	1,5	1,9	3,5
Caractéristiques de freinage	Tension nominale	24 Vc.c. ±10%			
	Moment d'inertie du frein de maintien	kg·m <sup>2</sup> ×10 <sup>-4</sup>	0,0075	0,064	0,171
	Consommation (à 20 °C)	W	6	6,9	7,7
	Consommation de courant (à 20 °C)	A	0,25	0,29	0,32
	Couple de friction statique	N·m (minimum)	0,318	1,27	2,39
	Temps de montée pour couple de maintien	ms (max)	100		
Caractéristiques de base	Temps	Continu			
	Classe thermique	Classe B			
	Classe de vibration	15 µm ou moins			
	Tension de tenue	1 500 Vc.a. pendant une minute			
	Résistance d'isolement	500 Vc.c., 10 MΩ min.			
	Boîtier	Auto-refroidissement, entièrement fermé, IP55 (à l'exception de l'ouverture de l'axe et des connecteurs)			
	Résistance aux vibrations	Accélération des vibrations 49 m/s <sup>2</sup>			
	Température de fonctionnement / stockage	0 à +40 °C / -20 à 60 °C sans gel			
Humidité de fonctionnement / stockage	20% à 80% (sans condensation)				
Altitude	1 000 m ou moins au dessus du niveau de la mer				
Montage	Monté avec bride				

**Remarque :** \*1. Ces éléments et les caractéristiques de vitesse/couple cités en combinaison avec un servodriver SJDE correspondent à une température d'enroulement d'induit de 100°C. Les autres valeurs cités correspondent à une température de 20 °C.  
 \*2. Les couples nominaux répertoriés ici sont les valeurs de couple continu autorisé à 40 °C avec un radiateur aluminium (250 mm x 250 mm x 6 mm).  
 \*3. Valeur en utilisant le driver SJDE approprié sans unité de régénération externe

### Caractéristiques Couple-Vitesse

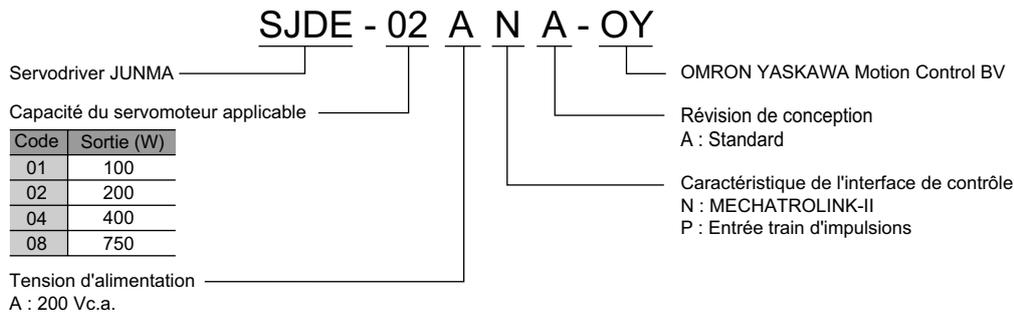
( A : Zone de fonctionnement continu B : Zone de fonctionnement intermittent)



Combinaison servomoteur / servodriver

Servomoteur Junma					Servodriver Junma		
	Tension	Couple nominal	Capacité	Modèle sans frein	Modèle avec frein	MECHATROLINK-II	Contrôle par impulsions
	200 V	0,318 Nm	100 W	SJME-01AMB41-OY	SJME-01AMB4C-OY	SJDE-01ANA-OY	SJDE-01APA-OY
		0,637 Nm	200 W	SJME-02AMB41-OY	SJME-02AMB4C-OY	SJDE-02ANA-OY	SJDE-02APA-OY
		1,27 Nm	400 W	SJME-04AMB41-OY	SJME-04AMB4C-OY	SJDE-04ANA-OY	SJDE-04APA-OY
		2,39 Nm	750 W	SJME-08AMB41-OY	SJME-08AMB4C-OY	SJDE-08ANA-OY	SJDE-08APA-OY

Désignation du type de servodriver



Caractéristiques techniques des servodrivers

Servodriver Junma MECHATROLINK-II

Type de servodriver	SJDE-□	01ANA-OY	02ANA-OY	04ANA-OY	08ANA-OY	
Servomoteur applicable	SJME-□	01A□	02A□	04A□	08A□	
Caractéristiques de base	Puissance moteur max. applicable	W	100	200	400	750
	Courant de sortie continu	Arms	0,84	1,1	2,0	3,7
	Courant de sortie max	Arms	2,5	3,3	6,0	11,1
	Tension d'alimentation d'entrée (Circuit principal et circuit de contrôle)	Tension	Monophasé, 200 à 230 Vc.a., + 10 à -15% (50/60 Hz)			
		Capacité KVA	0,40	0,75	1,2	2,2
	Méthode de contrôle	Contrôle MLI, système de driver à courant à onde sinusoïdale				
	Retour	Code incrémental analogique (équivalent 13 bits incrémental)				
	Inertie de charge autorisée*1	kg·m <sup>2</sup>	0,6 × 10 <sup>-4</sup>	3,0 × 10 <sup>-4</sup>	5,0 × 10 <sup>-4</sup>	10,0 × 10 <sup>-4</sup>
	Température de fonctionnement / stockage	0 à +55 °C / -20 à 70 °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	4,9 m/s <sup>2</sup> (0,5 G) / 19,6 m/s <sup>2</sup> (2 G)				
	Configuration	Monté sur base				
	Poids approx.	Kg	1,0			1,4
Fonctions intégrées	Frein dynamique (DB)	Actionné lors de la coupure de l'alimentation principale, alarme servo, servo OFF. (OFF après que le moteur se soit arrêté ; ON lorsque l'alimentation du moteur est désactivée.)				
	Traitement régénérateur	En option (Si la quantité d'énergie régénérée est trop importante, installez une unité régénératrice JUSP-RG08D)				
	Fonction de prévention de dépassement (OT)	P_OT, N_OT				
	Arrêt d'urgence	Arrêt d'urgence (E-STP)				
	Affichage LED	4 LED (PWR, RDY, COM, ALM)				
	Surveillance MECHATROLINK-II	MECHATROLINK-II en communication : LED COM (Allumée)				
	Surveillance Servo ON/OFF	Quand Servo OFF : LED RDY (éteinte), quand Servo ON : LED RDY (clignote)				
	Surveillance de l'état de l'alimentation	Etat OFF de l'alimentation du circuit principal/de contrôle : LED PWR (éteinte) Etat ON de l'alimentation du circuit principal/de contrôle : LED PWR (allumée)				
	Réducteur électronique	0,01 < A/B < 100				
	Protection	Surintensité, surtension, sous-tension, surcharge, erreur de capteur du circuit principal, erreur de température de carte, dépassement excessif de l'erreur de position, surrégime, erreur du signal du codeur, protection overrun, erreur système, erreur de paramètre				
	Communication MECHATROLINK	Protocole commun	MECHATROLINK-II			
		Vitesse de transmission	10 Mbps			
Cycle de transmission		1 ms, 1,5 ms, 2 ms, 3 ms, 4 ms				
Longueur des données		17 octets et 32 octets				
Entrée commande	Communication MECHATROLINK	Commandes MECHATROLINK-II (Pour séquence, mouvement, paramétrage/référence des données, surveillance, réglage et autres commandes)				
Signal d'entrée de séquence	Entrée fixée	5 points (agencement fixé : signal d'enclenchement externe, signal de vitesse réduite de retour à zéro, signal d'inhibition de l'entraînement avant, signal d'inhibition de l'entraînement arrière, signal d'arrêt d'urgence)				
Signal de sortie de séquence	Sortie fixée	2 points (agencement fixé : alarme servo, verrouillage du frein)				

Remarque : \*1. Valeur sans unité de régénération externe

Servodriviers Junma à impulsions

Type de servodriver	SJDE-□	01APA-OY	02APA-OY	04APA-OY	08APA-OY	
Servomoteur applicable	SJME-□	01A□	02A□	04A□	08A□	
Caractéristiques de base	Puissance moteur max. applicable	W	100	200	400	750
	Courant de sortie continu	Arms	0,84	1,1	2,0	3,7
	Courant de sortie max	Arms	2,5	3,3	6,0	11,1
	Tension d'alimentation d'entrée (Circuit principal et circuit de contrôle)	Tension	Monophasé, 200 à 230 Vc.a., + 10 à -15% (50/60 Hz)			
		Capacité KVA	0,40	0,75	1,2	2,2
	Méthode de contrôle	Contrôle MLI, système de driver à courant à onde sinusoïdale				
	Retour	Code incrémental analogique (10 000 pas par révolution)				
	Inertie de charge autorisée*1	kg·m <sup>2</sup>	0,6 × 10 <sup>-4</sup>	3,0 × 10 <sup>-4</sup>	5,0 × 10 <sup>-4</sup>	10,0 × 10 <sup>-4</sup>
	Température de fonctionnement / stockage	0 à +55 °C / -20 à 70 °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	4,9 m/s <sup>2</sup> (0,5 G) / 19,6 m/s <sup>2</sup> (2 G)				
	Configuration	Monté sur base				
	Mode de refroidissement	Refroidissement forcé (ventilateur intégré)				
Poids approx.	Kg	0,5			1,0	
Fonctions intégrées	Frein dynamique (DB)	Actionné à la coupure de l'alimentation principale, alarme servo, servo OFF. (OFF après que le moteur se soit arrêté ; ON lorsque l'alimentation du moteur est off.)				
	Traitement régénérateur	En option (Si la quantité d'énergie régénérée est trop importante, installez une unité régénératrice JUSP-RG08D)				
	Affichage LED	5 (PWE, REF, AL1, AL2, AL3)				
	Filtre de référence	Sélectionnez l'un des huit niveaux avec interrupteur FIL				
Signaux E/S	Protection	Erreurs de vitesse, surcharge, erreurs de codeur, erreurs de tension, surintensités, désactivation du ventilateur de refroidissement intégré, erreurs système				
	Signal d'entrée pour référence Type d'impulsion et résolution d'impulsion désignés avec interrupteur PULSE.	Type d'impulsion	Sélectionnez un des signaux suivants :			
		Résolution d'impulsion	Sélectionnez un des signaux suivants :			
	Signal d'entrée d'effacement	Efface l'erreur de positionnement lorsqu'il passe ON				
	Signal d'entrée Servo ON	Passe le servomoteur ON ou OFF				
	Signal de sortie d'alarme	OFF si une alarme se produit. (Remarque : OFF pendant 2 s lorsque l'alimentation passe ON)				
	Signal de sortie de frein	Signal externe de contrôle des freins. ON pour relâcher le frein				
	Signal de sortie de positionnement terminé	ON si la position actuelle correspond à la position de référence ±10 impulsions. Signal externe pour contrôler les freins.				
	Signal de sortie d'origine	ON si le moteur est à la position d'origine. (Largeur : 1/500 tour) (Remarque : Utilisez le front d'impulsion qui passe le signal de OFF à ON)				

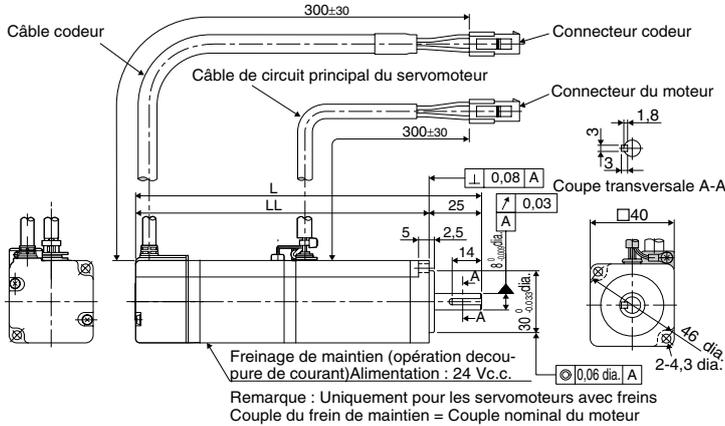
Remarque : \*1. Valeur sans unité de régénération externe

Dimensions

Servomoteurs Junma

SJME-01 (200 V, 100 W)

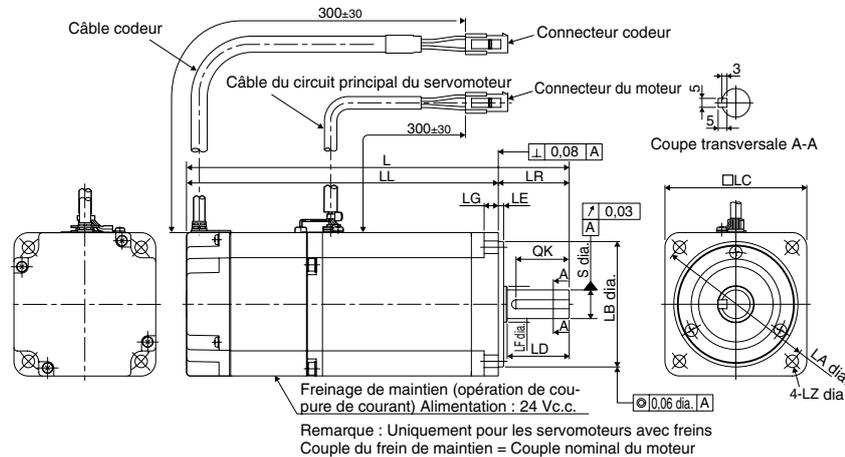
Modèle	L	LL	Poids approx. (kg)
SJME-01AMB41-OY	119	94	0,5
SJME-01AMB4C-OY	164	139	0,8



Unités : mm

SJME-02, 04, 08 (200 V, 200 à 750 W)

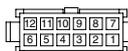
Modèle	L	LL	LR	LG	LE	S	LB	LC	LD	LF	LA	LZ	QK	Poids approx. (kg)
SJME-02AMB41-OY	125,5	95,5	30	6	3	14 <sup>0</sup> <sub>-0,011</sub>	50 <sup>0</sup> <sub>-0,039</sub>	60	-	-	70	5,5	20	0,9
SJME-02AMB4C-OY	165,5	135,5												1,5
SJME-04AMB41-OY	148,5	118,5												1,3
SJME-04AMB4C-OY	188,5	158,5												1,9
SJME-08AMB41-OY	173	133	40	8	3	16 <sup>0</sup> <sub>-0,011</sub>	70 <sup>0</sup> <sub>-0,046</sub>	80	35	20	90	7	30	2,6
SJME-08AMB4C-OY	216	176												3,5



Unités : mm

Connecteurs de servomoteur

Caractéristiques du connecteur du codeur



Prise : 5559-12P-210  
Borne : 5558T2(enchaîné) ou 5558T2L(détaché)  
(Fabrication : Molex Japan Co., Ltd)

1	PG5V	Rouge
2	PG0V(GND)	Noir
3	Phase A+	Bleu
4	Phase A-	Bleu/Blanc
5	Phase B+	Jaune
6	Phase B-	Jaune/Blanc
7	Phase /Z	Violet
8	Phase U	Gris
9	Phase V	Vert
10	Phase W	Orange
11	-	-
12	FG	Blindage

Caractéristiques du connecteur du moteur

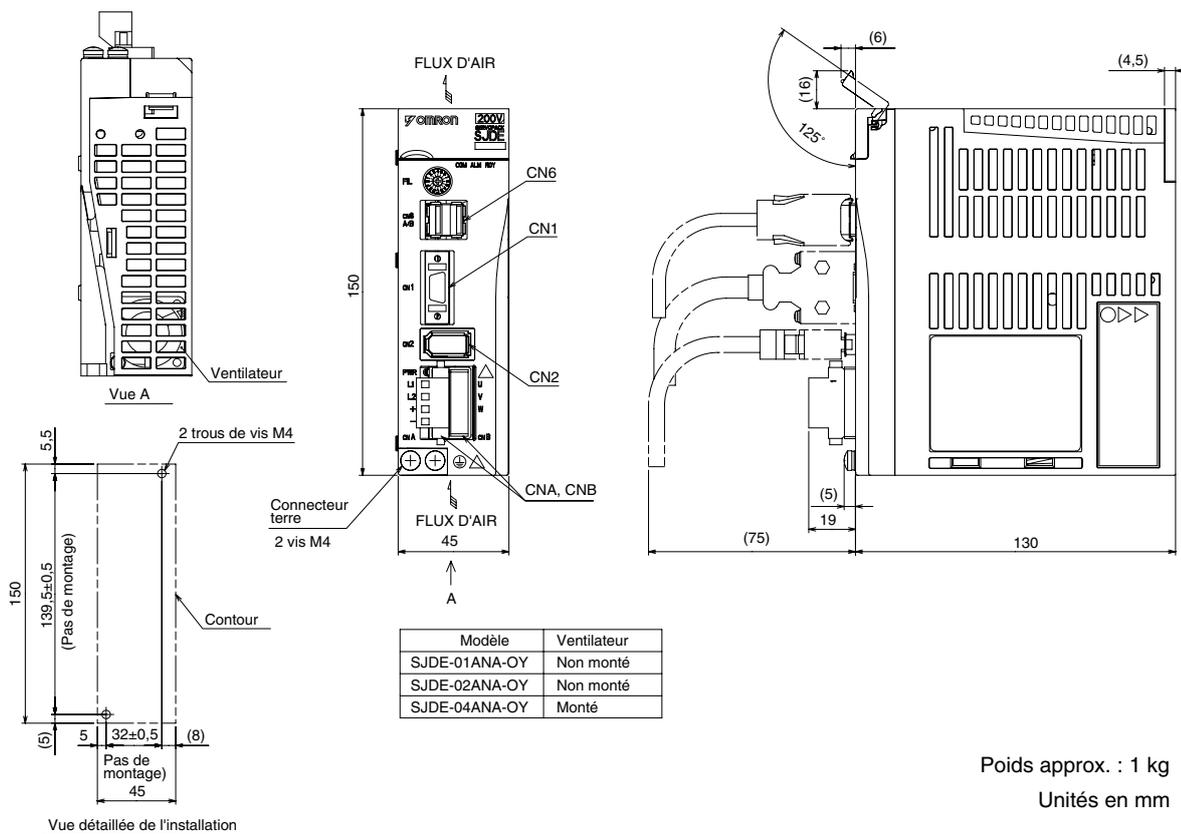


Prise : 5559-06P-210  
Borne (N°1 à 3, 5, 6) : 5558T(enchaîné) ou 5558TL(détaché)  
Broche de mise à la terre (N°4) : 30490-2002(enchaîné) ou 30490-2012 (détaché)  
(Fabrication : Molex Japan Co., Ltd)

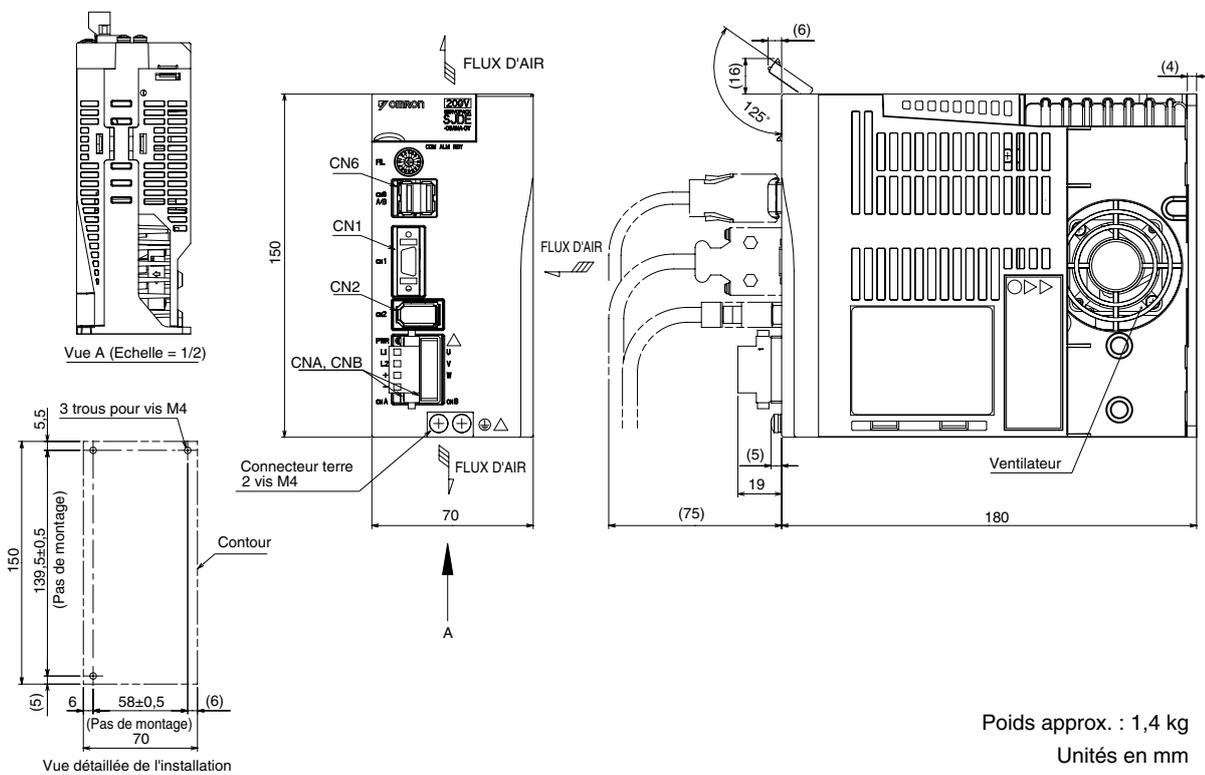
Sans frein		Avec frein	
1	Phase U Rouge	Phase U Rouge	Rouge
2	Phase V Blanc	Phase V Blanc	Blanc
3	Phase W Bleu	Phase W Bleu	Bleu
4	F G Vert/Jaune	F G Vert/Jaune	Vert/Jaune
5	-	Frein Rouge	Rouge
6	-	Frein Noir	Noir

Servodrivens Junma MECHATROLINK-II

SJDE-01, 02, 04ANA-OY (200 V, 100 à 400 W)

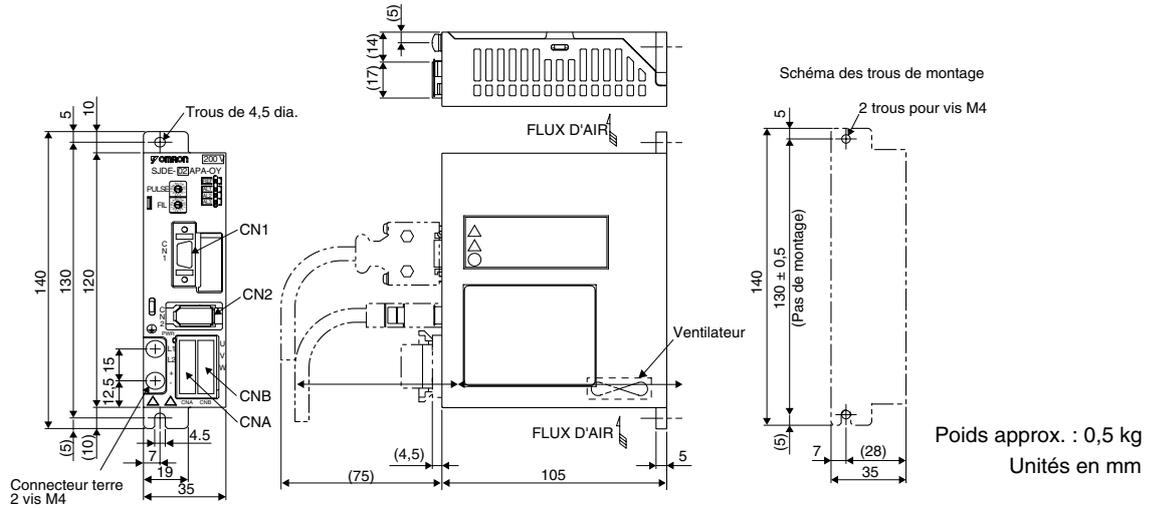


SJDE-08ANA-OY (200 V, 750 W)

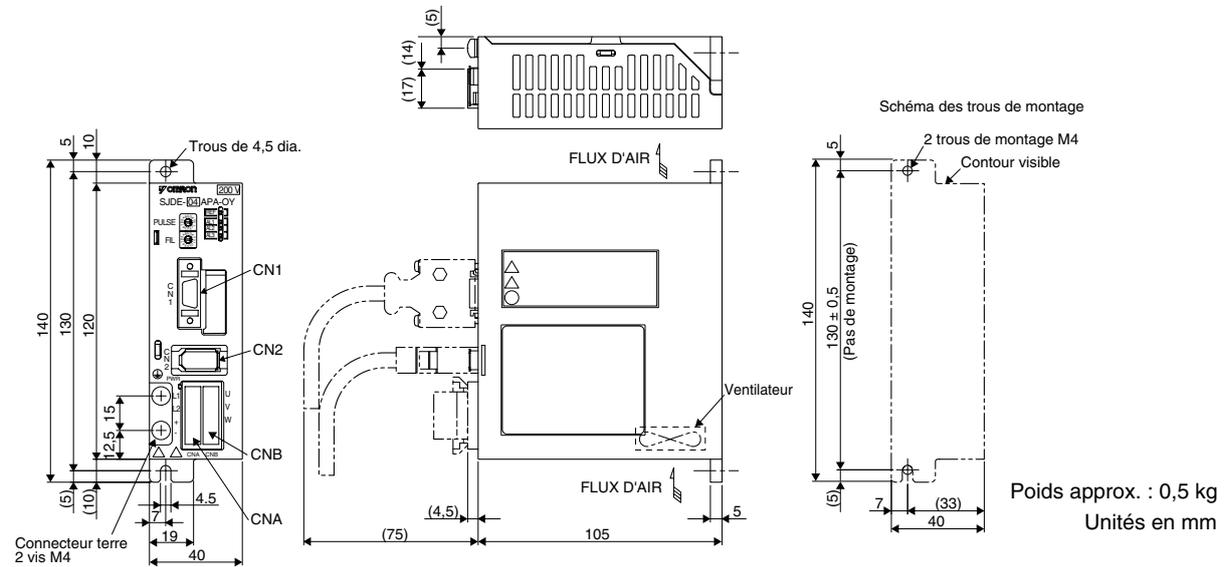


Servodrivens Junma à contrôle par impulsions

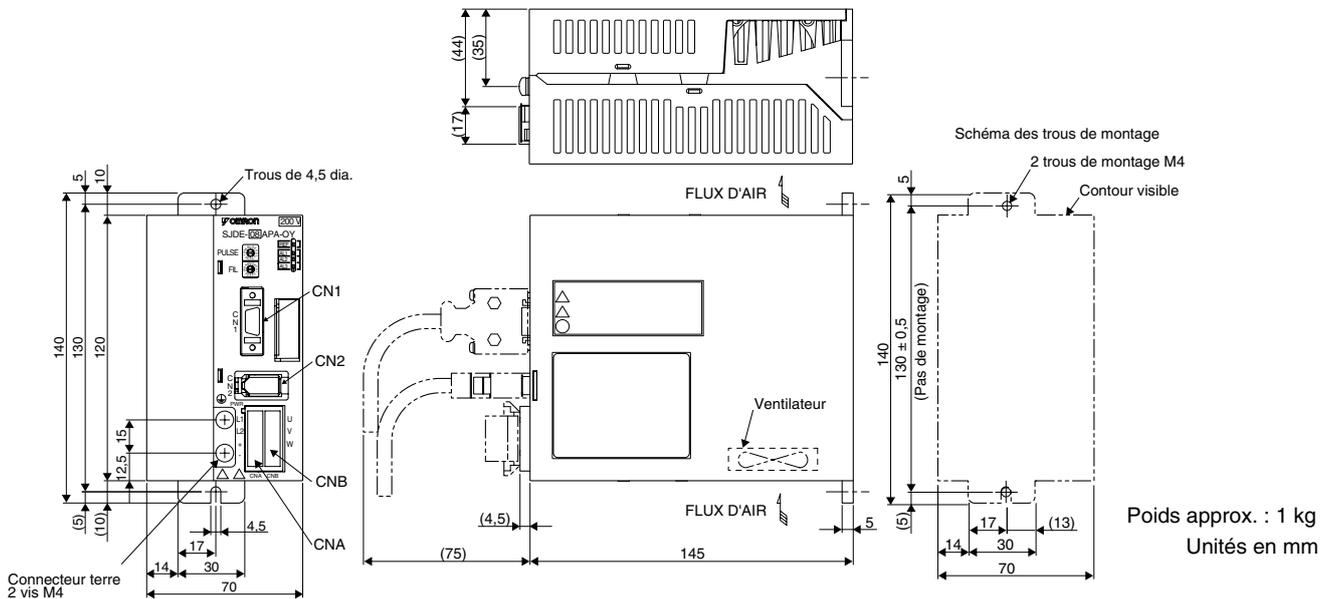
SJDE-01, 02APA-OY (200 V, 100 à 200 W)



SJDE-04APA-OY (200 V, 400 W)

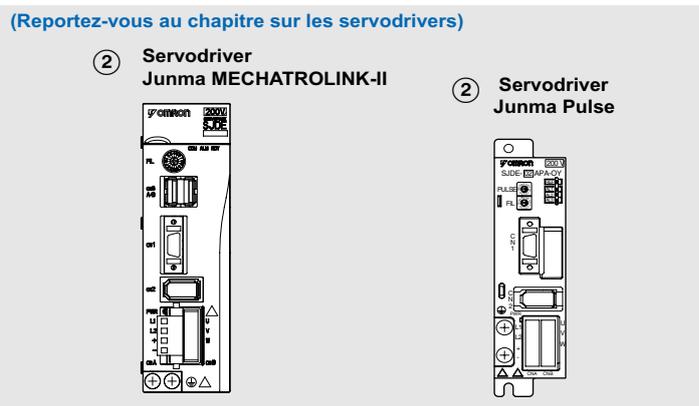
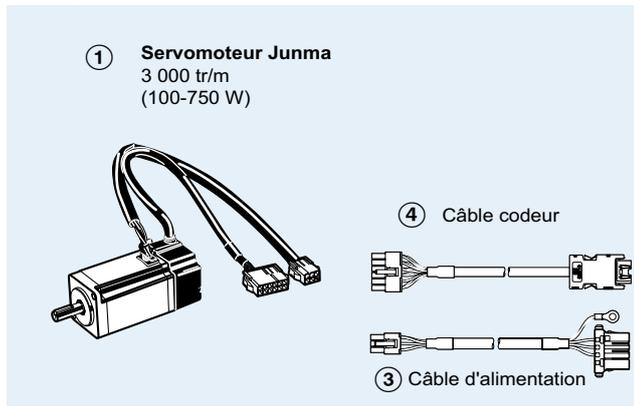


SJDE-08APA-OY (200 V, 800 W)



## Informations pour la commande

### Configuration du servomoteur Junma



### Servomoteurs et servodrivés

Symbole	Caractéristiques				① Modèle de servomoteur	② Modèle de servodriver		
	Tension	Codeur et conception		Couple nominal		Capacité	Mechatrolink-II	Contrôle par impulsions
①②	200 Vc.a. monophasé	Codeur incrémental analogique	Sans frein	0,318 Nm	100 W	SJME-01AMB41-OY	SJDE-01ANA-OY	SJDE-01APA-OY
				0,637 Nm	200 W	SJME-02AMB41-OY	SJDE-02ANA-OY	SJDE-02APA-OY
			1,27 Nm	400 W	SJME-04AMB41-OY	SJDE-04ANA-OY	SJDE-04APA-OY	
			2,39 Nm	750 W	SJME-08AMB41-OY	SJDE-08ANA-OY	SJDE-08APA-OY	
		Arbre droit avec clavette	Avec frein	0,318 Nm	100 W	SJME-01AMB4C-OY	SJDE-01ANA-OY	SJDE-01APA-OY
				0,637 Nm	200 W	SJME-02AMB4C-OY	SJDE-02ANA-OY	SJDE-02APA-OY
			1,27 Nm	400 W	SJME-04AMB4C-OY	SJDE-04ANA-OY	SJDE-04APA-OY	
			2,39 Nm	750 W	SJME-08AMB4C-OY	SJDE-08ANA-OY	SJDE-08APA-OY	

### Câbles d'alimentation

Symbole	Caractéristiques		Modèle	Présentation		
③	Câble d'alimentation pour servomoteurs Junma sans frein SJME-0□AMB41-OY	Câbles flexibles (Standard) Câble blindé Rayon de courbure (Dynamique) > 10xDiamètre Cycles de courbure > 5 millions	1,5 m	JZSP-CHM000-01-5E		
			3 m	JZSP-CHM000-03-E		
			5 m	JZSP-CHM000-05-E		
			10 m	JZSP-CHM000-10-E		
			15 m	JZSP-CHM000-15-E		
			20 m	JZSP-CHM000-20-E		
	Câbles non flexibles		3 m	R7A-CAZ003S		
			5 m	R7A-CAZ005S		
			10 m	R7A-CAZ010S		
			1,5 m	JZSP-CHM030-01-5E		
			3 m	JZSP-CHM030-03-E		
			5 m	JZSP-CHM030-05-E		
10 m	JZSP-CHM030-10-E					
15 m	JZSP-CHM030-15-E					
20 m	JZSP-CHM030-20-E					
Câbles non flexibles		3 m	R7A-CAZ003B			
		5 m	R7A-CAZ005B			
		10 m	R7A-CAZ010B			

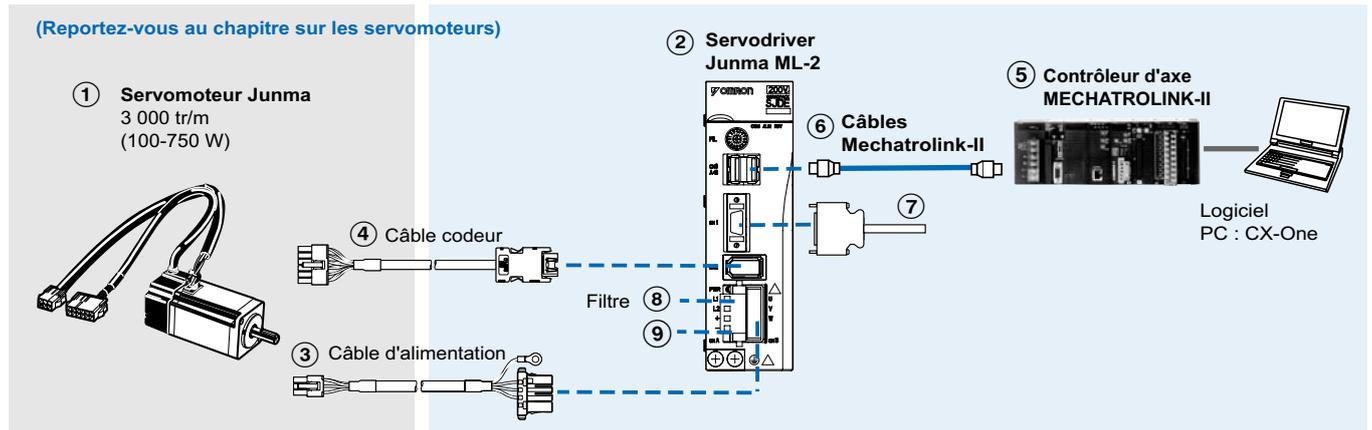
### Câbles codeur

Symbole	Caractéristiques		Modèle (Flexible)	Présentation		
④	Câble codeur pour servomoteurs Junma SJME-0□AMB4□-OY	Câbles flexibles (Standard) Câble blindé Rayon de courbure (Dynamique) > 10xDiamètre Cycles de courbure > 5 millions	1,5 m	JZSP-CHP800-01-5E		
			3 m	JZSP-CHP800-03-E		
			5 m	JZSP-CHP800-05-E		
			10 m	JZSP-CHP800-10-E		
			15 m	JZSP-CHP800-15-E		
			20 m	JZSP-CHP800-20-E		
		Câbles non flexibles		3 m	R7A-CRZ003C	
				5 m	R7A-CRZ005C	
		10 m	R7A-CRZ010C			

### Connecteurs pour câbles d'alimentation et de codeur

Caractéristiques			Modèle (Omron)	Modèle (Yaskawa)
Connecteurs pour réalisation de câbles d'alimentation	Côté driver (CNB)	Fabricant : JST (04JFAT-SAYGF-N)	R7A-CNZ01A	JZSP-CHM9-2
	Côté moteur	Fabricant : Molex (5557-06R-210)	R7A-CNZ02A	JZSP-CHM9-1
Connecteurs pour réalisation de câbles codeurs	Côté driver (CN2)	Fabricants 3M et Molex	R7A-CNZ01R	JZSP-CHP9-2
	Côté moteur	Fabricant : Molex (57026-5000)	R7A-CNZ02R	JZSP-CHP9-1

## Configuration du servodriver Junma MECHATROLINK-II



### Servomoteurs et servodriver

Symbole	Caractéristiques				① Modèle de servomoteur	② Modèle de servodriver	
	Tension	Codeur et conception		Couple nominal			Capacité
①②	200 Vc.a. monophasé	Codeur incrémental analogique	Sans frein	0,318 Nm	100 W	SJME-01AMB41-OY	SJDE-01ANA-OY
				0,637 Nm	200 W	SJME-02AMB41-OY	SJDE-02ANA-OY
				1,27 Nm	400 W	SJME-04AMB41-OY	SJDE-04ANA-OY
				2,39 Nm	750 W	SJME-08AMB41-OY	SJDE-08ANA-OY
		Arbre droit avec clavette	Avec frein	0,318 Nm	100 W	SJME-01AMB4C-OY	SJDE-01ANA-OY
				0,637 Nm	200 W	SJME-02AMB4C-OY	SJDE-02ANA-OY
				1,27 Nm	400 W	SJME-04AMB4C-OY	SJDE-04ANA-OY
				2,39 Nm	750 W	SJME-08AMB4C-OY	SJDE-08ANA-OY

### Câbles d'alimentation et de codeur

Remarque : ③④ Reportez-vous à la section Servomoteur Junma pour la sélection des connecteurs et câbles de moteur

### Contrôleurs d'axe Mechatrolink-II

Symbole	Nom	Modèle
⑤	Carte de contrôle de position pour API CJ1	CJ1W-NCF71
	Carte de contrôle de position pour API CS1	CS1W-NCF71
	Contrôleur d'axe autonome Trajexia	TJ1-MC16

### Connecteurs

Caractéristiques techniques	Modèle (Omron)	Modèle (Yaskawa)
Connecteur d'E/S de contrôle (pour CN1)	R7A-CNA01R	JZSP-CHI9-1
Connecteur d'alimentation d'entrée (pour CNB) (Inclus dans l'emballage)	R7A-CNZ01P	JZSP-CHG9-1

### Câbles Mechatrolink-II

Symbole	Caractéristiques	Modèle	
⑥	Résistance de terminaison Mechatrolink-II	JEPMC-W6022	
	Câbles Mechatrolink-II	0,5 m	JEPMC-W6003-A5
		1 m	JEPMC-W6003-01
		3 m	JEPMC-W6003-03
		5 m	JEPMC-W6003-05
		10 m	JEPMC-W6003-10
		20 m	JEPMC-W6003-20
		30 m	JEPMC-W6003-30

### Logiciel pour PC

Caractéristiques	Modèle
Logiciel de configuration et de surveillance via ML2 (CX-Drive version 1.3 ou supérieure)	CX-DRIVE
Suite logicielle Omron complète incluant CX-Drive (CX-One 2.0 ou supérieure)	CX-ONE

### Câbles pour E/S (pour CN1)

Symbole	Nom	Modèles compatibles	Modèle	
⑦	Câble de contrôle	Câble pour signaux ES de servodriver	1 m	R7A-CPZ001S ou JZSP-CHI003-01
			2 m	R7A-CPZ002S ou JZSP-CHI003-02
			3 m	JZSP-CHI003-03

### Filtres

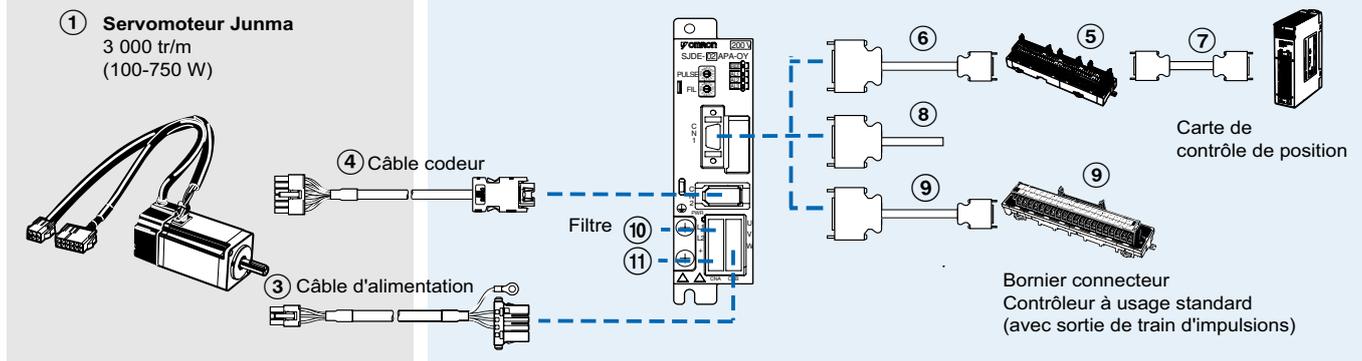
Symbole	Servodriver applicable	Courant nominal	Courant de fuite	Tension nominale	Modèle de filtre
⑧	SJDE-01ANA-OY SJDE-02ANA-OY SJDE-04ANA-OY	5A	1,7 mA	250 Vc.a. monophasé	R7A-FIZN105-BE
	SJDE-08ANA-OY	9A	1,7 mA		R7A-FIZN109-BE

### Modèle d'unité régénératrice (option)

Symbole	Caractéristiques	Modèle (Omron)	Modèle (Yaskawa)
⑨	Unité régénératrice externe (en option)	R88A-RG08UA	JUSP-RG08D

Configuration du servodriver Junma Pulse

(Reportez-vous au chapitre sur les servomoteurs)



Servomoteurs et servodrivers

Symbole	Caractéristiques				① Modèle de servomoteur	② Modèle de servodriver	
	Tension	Codeur et conception		Couple nominal			Capacité
①②	200 Vc.a. monophasé	Codeur incrémental analogique	Sans frein	0,318 Nm	100 W	SJME-01AMB41-OY	SJDE-01APA-OY
				0,637 Nm	200 W	SJME-02AMB41-OY	SJDE-02APA-OY
			Arbre droit avec clavette	1,27 Nm	400 W	SJME-04AMB41-OY	SJDE-04APA-OY
				2,39 Nm	750 W	SJME-08AMB41-OY	SJDE-08APA-OY
		Avec frein	0,318 Nm	100 W	SJME-01AMB4C-OY	SJDE-01APA-OY	
				200 W	SJME-02AMB4C-OY	SJDE-02APA-OY	
			1,27 Nm	400 W	SJME-04AMB4C-OY	SJDE-04APA-OY	
				750 W	SJME-08AMB4C-OY	SJDE-08APA-OY	

Câbles d'alimentation et de codeur

Remarque : ③④ Reportez-vous à la section Servomoteur Junma pour la sélection des connecteurs et câbles de moteur

Câbles de contrôle (pour CN1)

Symbole	Nom	Modèles compatibles	Modèle
⑤	Bornier pour servo	Cartes : CS1W-NC113/133, CJ1W-NC113/133, C200HW-NC113	XW2B-20J6-1B (1 axe)
		Cartes : CS1W-NC213/233/413/433, CJ1W-NC213/233/413/433, C200HW-NC213/413	XW2B-40J6-2B (2 axes)
		Cartes : CQM1H-PLB21 et CQM1-CPU43-V1	XW2B-20J6-3B (1 axe)
		Utilisez avec CJ1M-CPU21/22/23	XW2B-20J6-8A (1 axe)
			XW2B-40J6-9A (2 axes)
⑥	Câble vers servodriver	Pour le bornier pour servo XW2B-□□J6-□B, XW2B-20J6-8A, XW2B-40J6-9A	1 m XW2Z-100J-B17
			2 m XW2Z-200J-B17
⑦	Câble vers carte de contrôle de position	CQM1H-PLB21 et CQM1-CPU43-V1	0,5 m XW2Z-050J-A3
			1 m XW2Z-100J-A3
		CS1W-NC113 et C200HW-NC113	0,5 m XW2Z-050J-A8
			1 m XW2Z-100J-A8
		CS1W-NC213/413 et C200HW-NC213/413	0,5 m XW2Z-050J-A9
			1 m XW2Z-100J-A9
		CS1W-NC133	0,5 m XW2Z-050J-A12
			1 m XW2Z-100J-A12
		CS1W-NC233/433	0,5 m XW2Z-050J-A13
			1 m XW2Z-100J-A13
		CJ1W-NC113	0,5 m XW2Z-050J-A16
			1 m XW2Z-100J-A16
		CJ1W-NC213/413	0,5 m XW2Z-050J-A17
			1 m XW2Z-100J-A17
		CJ1W-NC133	0,5 m XW2Z-050J-A20
			1 m XW2Z-100J-A20
CS1W-NC233/433	0,5 m XW2Z-050J-A21		
	1 m XW2Z-100J-A21		
CJ1M-CPU21/22/23	0,5 m XW2Z-050J-A26		
	1 m XW2Z-100J-A26		

Symbole	Nom	Modèles compatibles	Modèle
⑧	Câble de contrôle	Pour les contrôleurs standard	1 m R7A-CPZ001S ou JZSP-CHI003-01
			2 m R7A-CPZ002S ou JZSP-CHI003-02
			3 m JZSP-CHI003-03
⑨	Câble du bornier de connecteur	Pour les contrôleurs standard	1 m XW2Z-100J-B19
			2 m XW2Z-200J-B19
			- XW2B-20G5

Filtres

Symbole	Servodriver applicable	Courant nominal	Courant de fuite	Tension nominale	Modèle de filtre
⑩	SJDE-01APA-OY	5A	1,7 mA	250 Vc.a. monophasé	R7A-FIZP105-BE
	SJDE-02APA-OY				
	SJDE-04APA-OY				
	SJDE-08APA-OY				
		9A	1,7 mA		R7A-FIZP109-BE

Modèle d'unité régénératrice (option)

Symbole	Caractéristiques	Modèle (Omron)	Modèle (Yaskawa)
⑪	Unité régénératrice externe (en option)	R88A-RG08UA	JUSP-RG08D

Connecteurs

Caractéristiques techniques	Modèle (Omron)	Modèle (Yaskawa)
Connecteur d'E/S de contrôle (pour CN1)	R7A-CNA01R	JZSP-CHI9-1
Connecteur d'alimentation d'entrée (pour CNB) (Inclus dans l'emballage)	R7A-CNZ01P	JZSP-CHG9-1

