

# Module pour rouleaux moteurs ZPA VAZ-2E2A-G20-ZPA1

- Entrées pour les détecteurs 3 fils
- Sorties pour rouleaux moteurs CC (tambours moteurs)
- Interface pour l'accouplement aux zones adjacentes
- Connexion de moteurs et capteurs via des connecteurs M8
- Le mode de fonctionnement, la vitesse du moteur et la rampe d'arrêt/démarrage peuvent être configurés à l'aide du commutateur rotatif
- Alimentation 24  $V_{\text{CC}}$ , raccordement par technologie de perforation d'isolant avec contacts à broches plaqués or
- Indicateur de fonction pour l'alimentation électrique, les entrées et sorties, et l'accouplement de zone

Module MDR G20 autonome avec logique ZPA intégrée pour 2 entrées numériques et 2 connexions pour les MDR



#### Fonction

Le module de contrôle de moteur est un module de terrain doté de deux entrées de détecteur et de deux sorties électroniques pour la commande de rouleaux moteurs CC. Le module est optimisé pour être utilisé avec les modèles Interroll EC310 et Rulmeca BL3. Le module peut contrôler deux zones consécutives d'une section de convoyeur accumulateur. Une zone se compose d'un moteur à rouleaux et d'un détecteur de zone, par exemple pour une cellule photoélectrique. Les deux contrôleurs de zone sont logiquement couplés avec le module. Le deuxième contrôleur de zone du module peut être désactivé.

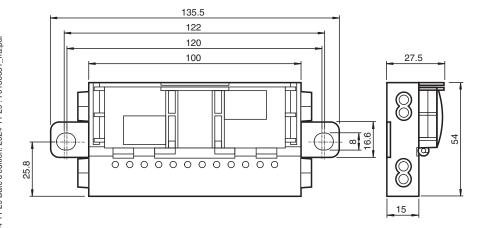
Deux interfaces sont disponibles pour l'accouplement avec les zones environnantes du convoyeur. Chaque interface fournit une entrée de signal et une sortie de signal. Les interfaces peuvent être connectées directement à des E/S SPS compatibles 24 V. Le boîtier compact peut être installé directement dans les profils de support ou les chemins de câbles. L'alimentation U<sub>AUX</sub> est connectée à l'aide d'une technologie de perforation d'isolant via un câble plat AS-Interface noir. Le câble plat pivotant est verrouillé par encliquetage sans utilisation

Les entrées du détecteur et les sorties du moteur sont connectées à l'aide des sorties de câbles à connecteurs ronds M8. Les sorties de câbles dotées de connecteurs ronds M12 à 4 broches sont fournies pour l'accouplement des zones.

L'alimentation est fournie aux entrées et aux moteurs par l'alimentation U<sub>AUX</sub>. Les LED IN indiquent l'état de commutation des entrées du détecteur. Les LED MOT indiquent l'état de fonctionnement des moteurs. Les LED ERR indiquent le réglage du bruit à l'aide d'un moteur et d'un fusible défectueux dans l'alimentation du moteur. Les LED XIN et XOUT indiquent l'état des signaux d'accouplement de zones.

Le module est configuré à l'aide de trois commutateurs rotatifs à l'arrière du module. Dix vitesses de moteur prédéfinies sont disponibles. Pour les deux zones, le sens de la rotation et le sens du transport peuvent être réglés. Cinq rampes de démarrage/arrêt prédéfinies sont disponibles, au choix. Le mode de fonctionnement du module peut être réglé. Une description détaillée des modes de fonctionnement individuels est disponible dans le manuel de ce module.

#### **Dimensions**



### Données techniques

#### Caractéristiques générales

numéro de fichier UL

E223772 "For use in NFPA 79 Applications only"

| Données techniques                      |                |   |
|---|----------------|---|
| Rouleaux moteurs compatibles            |                | Interroll EC310, Interroll EC5000 24V AI (20W / 35W / 50W), Rulmeca BL3, Itoh Denki PM500XK, Itoh Denki PM500XC   |
| Eléments de visualisation/réglage       |                |   |
| Commutateur                             |                | S1: vitesse du moteur ; commutateur rotatif, 10 positions<br>S2: direction de rotation et rampe de démarrage/arrêt ; commutateur rotatif,<br>10 positions<br>S3: mode de fonctionnement ; commutateur rotatif, 10 positions |
| LED ERR                                 |                | Panne Moteur ; 2 LED jaunes<br>jaune : erreur moteur<br>jaune clignotant : unité de protection du moteur défaillante  |
| LED PWR                                 |                | Tension d'alimentation U <sub>PWR</sub> ; LED verte   |
| LED IN                                  |                | état de commutation (entrée) ; 2 LEDs jaune   |
| LED MOT                                 |                | Moteur actif; 2 LED jaunes  |
| LED XIN                                 |                | Entrée d'accouplement de zone active ; 2 LED jaunes   |
| LED XOUT                                |                | Sortie d'accouplement de zone active ; 2 LED jaunes   |
| Caractéristiques électriques            |                |   |
| Tension assignée d'emploi               | U <sub>e</sub> | 18 V 30 V CC PELV (via U <sub>PWR</sub> )   |
| Courant assigné d'emploi                | l <sub>e</sub> | ≤ 30 mA (Courant en circuit fermé) max. 10 A (<2 s)   |
| Protection contre les surtensions       |                | $U_PWR$ : catégorie de la surtension II, alimentation électrique avec isolation de sécurité (PELV)  |
| Interface 1                             |                |   |
| Type d'interface                        |                | Interface pour zones d'accouplement avec une entrée et une sortie pour les signaux de commande X1   |
| Physique                                |                | Douille M12 4 pôles Sortie électronique : PNP, protection contre les surcharges et les courts-circuits (X1OUT) Entrée : PNP, isolation galvanique, libre de potentiel (X1IN)  |
| Courant de charge                       |                | Entrée : ≤ 8 mA (limitation interne)<br>Sortie : 10 mA  |
| Tension                                 |                | entrée : max. 30 V C.C.<br>Sortie (via $U_{PWR}$ ) : $\geq$ ( $U_{PWR}$ - 2 V)  |
| Point de commutation                    |                | conformément à la norme DIN EN 61131-2 (type 1)<br>0 (non amorti) ≤ 0.5 mA<br>1 (amorti) : ≥ 2 mA   |
| Interface 2                             |                |   |
| Type d'interface                        |                | Interface pour zones d'accouplement avec une entrée et une sortie pour les signaux de commande X2   |
| Physique                                |                | connecteur M12, 4 broches<br>Sortie électronique : PNP, protection contre les surcharges et les courts-circuits<br>(X2OUT)<br>Entrée : PNP, isolation galvanique, libre de potentiel (X2IN)                                 |
| Courant de charge                       |                | Entrée : ≤ 8 mA (limitation interne)<br>Sortie : 10 mA  |
| Tension                                 |                | entrée : max. 30 V C.C.<br>Sortie (via U <sub>PWR</sub> ) : ≥ (U <sub>PWR</sub> - 2 V)  |
| Point de commutation                    |                | conformément à la norme DIN EN 61131-2 (type 1)<br>0 (non amorti) ≤ 0.5 mA<br>1 (amorti) : ≥ 2 mA   |
| Entrée                                  |                |   |
| nombre/type                             |                | 2 Entrées pour détecteurs à 3 fils (PNP), CC  |
| Alimentation                            |                | via U <sub>PWR</sub>  |
| intensité de courant maximal admissible |                | 500 mA, résistant aux surcharges et aux courts-circuits   |
| Courant d'entrée                        |                | ≤ 8 mA (limitation interne)   |
| Point de commutation                    |                | selon DIN EN 61131-2<br>0 (non amorti) ≤ 0.5 mA<br>1 (amorti) ≥ 2.0 mA  |
| Filtre d*entrée                         |                | 10 ms   |
| Sortie                                  |                |   |
| nombre/type                             |                | 2 sorties pour rouleaux moteurs CC (MOT1, MOT2)   |
| Alimentation                            |                | via U <sub>PWR</sub>  |
| Courant                                 |                | 3,5 A courant continu , 5 A (<2 s) , max. 7,5 A (<0,3 s) par moteur   |
|   |                | 5,5 A Courant Continu, 5 A (\2 5), max. 7,5 A (\0,0 5) par moteur   |

## Données techniques

| Signal de vitesse                 | Us             | 1.4 13 V hors charge  |
|-----------------------------------|----------------|---|
|                                   |                | $R_i = 5.6  k\Omega,  R_{CHARGE} \ge 35  k\Omega$ Contrôle à l'aide du commutateur rotatif S1   |
| Signal de direction de rotation   | U <sub>D</sub> | basse : haute impédance haute ; $\geq$ (U <sub>PWR</sub> - 1,0 V) en fonctionnement hors charge $R_i = 5.6  k\Omega$ , $R_{CHARGE} \geq 5  k\Omega$ Contrôle à l'aide du commutateur rotatif S2   |
| Panne moteur                      |                | Entrée numérique NPN, $U_0$ = 14 V, $R_i$ = 34 k $\Omega$ 0 (pas d'erreur) $\geq$ 125 $\mu A$ 1 (erreur) $\leq$ 25 $\mu A$  |
| Conformité aux directives         |                |   |
| Compatibilité électromagnétique   |                |   |
| Directive CEM selon 2014/30/EU    |                | EN 61326-1:2006   |
| Conformité aux normes             |                |   |
| Degré de protection               |                | EN 60529:2000   |
| Entrée                            |                | EN 61131-2:2007   |
| Emission d'interférence           |                | EN 61000-6-4:2007   |
| Immunité                          |                | EN 61000-6-2:2005 , EN 61326-1:2006   |
| Conditions environnantes          |                |   |
| Température ambiante              |                | -30 60 °C (-22 140 °F)  |
| Température de stockage           |                | -30 85 °C (-22 185 °F)  |
| Humidité rel. de l'air            |                | 85 % sans condensation  |
| Environnement                     |                | Pour utilisation intérieure uniquement  |
| Hauteur d'utilisation             |                | ≤ 2000 m au-delà de NMM   |
| Tenue aux chocs et aux vibrations |                | 30 g, 11 ms dans 6 directions, 3 chocs 10 g, 16 ms dans 6 directions, 1 000 chocs   |
| Résistance aux vibrations         |                | 0,75 mm 10 57 Hz , 5 g 57 150 Hz, 20 cycles   |
| Degré de pollution                |                | 2   |
| Caractéristiques mécaniques       |                |   |
| Degré de protection               |                | IP65 conformément à la norme EN 60529 (non certifié par UL)   |
| Raccordement                      |                | PWR: technologie de perforation d'isolant Câble plat noir Entrées/sorties: connecteur rond M8 conformément à la norme EN 61076-2-104 Entrées: LF004-GS1-A (4 broches, contacts d'insert, verrou à vis, codé A) Connecteur assorti: LM004-Gx1-A ou similaire Sorties: NF005-SS1-B (5 broches, contacts d'insert, verrou à ressort, codé B) Connecteur assorti: NM005-Sx1-B ou similaire Accouplement de zone: connecteur rond M8 conformément à la norme EN 61076-2-104 X1: M12, 4 broches, contacts d'insert, verrou à vis, codé A Connecteur femelle: M12, 4 broches, contacts de connecteur, verrou à vis, codé A Connecteur femelle: M12, 4 broches, contacts d'insert, verrou à vis, codé A Connecteur femelle: M12, 4 broches, contacts d'insert, verrou à vis, codé A |
| Masse                             |                | 310 g   |
| Dimensions                        |                |   |
| Hauteur                           |                | 27,5 mm   |
| Largeur                           |                | 131,5 mm  |
| Longueur                          |                | 54 mm   |
| Fixation                          |                | 2 agrafes avec trou de perçage de Ø 8 mm  |
| Longueur du câble                 |                | 1 m (entrées/sorties) , 1,5 m (accouplement de zone), 30 m max.   |
| Remarque                          |                | Le cheminement du câble plat est conçu pour 100 cycles d'actionnement   |

## **Assemblage**

