



# Unità Remota UR050

*Il dispositivo denominato UR050 è un controllo numerico remoto progettato per essere installato in barra DIN.*

*IL CN è dotato di comunicazioni seriali, bus di campo CAN, gestione fino a 3 assi, 16 ingressi digitali, 16 uscite digitali. E' prevista la possibilità di aggiungere I/O sia su bus locale (BLT) che su CAN.*

*La CPU utilizzata è un Motorola ColdFire a 40 Mhz che mantenendo la compatibilità con gli altri prodotti Tencos permette uno sviluppo futuro verso macchine della famiglia Coldfire più prestazionali.*



CARATTERISTICHE	DESCRIZIONE	NOTE
	<b>GENERALI</b>	
Dimensioni (LxHxP)	195mm x 120mm x50mm	-
Montaggio	Su Barra DIN	-
Peso (più gancio Barra DIN)	Circa 500gr	-
Ambiente operativo	Industriale	-
Classe di protezione	IP20	-
Temperatura di funzionamento	Da 0° a 50°C	-
Umidità di lavoro (senza condensa)	≤75%	-
Max altitudine di funzionamento	2000mt	-

CARATTERISTICHE	DESCRIZIONE	NOTE
<b>ELETTRICHE</b>		
Tensione di alimentazione	DC 24V ±10% AC 18V ±10%	-
Assorbimento	Da definire	-
Batteria tampone	VL2320 ~ 3 V	-
Alimentazione encoder	+5v / +12V (Line driver / Open collector)	- Alimentazione interna
Uscite analogiche	±10V 12bit	-
<b>INTERFACCE</b>		
Seriale	2 linee RS232	- Su DB9 - Protocollo di comunicazione DSP-DS301/401
Bus di campo	1 linea CANOpen	- Su connettore 5 poli
Bus locale	1 linea per gestione locale 48I+48O	-
Ingressi Encoder	3 ingressi encoder +5/+12 line driver ~ open collector	-
Ingressi di presa quota al volo	3 ingressi per presa di quota PNP	-
Ingressi fine corsa	3 ingressi digitali come fine corsa	-
Ingressi digitali integrati optoisolati	16 ingressi: Vi<10V=0 Vi>15V=1	-su 2 connettori da 10pin
Uscite digitali integrate optoisolate	16 uscite digitali a MOS Iu≤0,2A per canale Iumax totale <3A	- su 2 connettori da 10pin
Uscite Analogiche	3 uscite analogiche +/- 10v 12 bit su dac seriali	-
<b>CPU</b>		
Microprocessore	Motorola MCF5206E con clock a 40Mhz	-
Memoria di lavoro	Flash EPROM 1MB, parallel. 16bit RAM 1MB 16bit tamponata	- - Tamponata
<b>ASSI</b>		
Numero MAX di assi gestibili	3	-
Interfaccia encoder	Line driver , Open Collector a 5/12v	- Configurabili da ponticelli
Conteggio encoder	500KHz con moltiplicatore per 4	-
Tempo di Real Time	6msec con tempo scansione del PLC programmabile da applicativo	-
Riferimento analogico	±10Volt	- Risoluzione 12bit con segno
Ingressi fine corsa	1 per asse	-
Ingressi di presa quota al volo	1 per asse	-
Monitoraggio Asse	- Disabilitazione asse in caso di errore - Gestione fine corsa software - Gestione errore di inseguimento	-
Controllo Movimentazione	- Controllo del moto su singolo asse - Possibilità di presa quota la volo per modalità ad alta precisione	- Basato su PID evoluto
Prestazioni asse	- Presa dell'offset asse automatico - Posizionamento con controllo di traiettoria - Interpolazione lineare e circolare - Adattamento automatico della velocità di interpolazione sui raccordi e cambio di direzione - Rampa ad S - Asse elettrico (Gantry)	- Possibilità di definire il piano di lavoro nello spazio
<b>SOFTWARE</b>		
Ambiente di sviluppo e analisi	SyncoView32	- Monitoraggio automatico degli ultimi 6sec. - Per gli assi, istruzioni dedicate per funzioni di punzonatura, pressopiegatura
Linguaggi disponibili	- PLC su base IL (Instruction List ) - SBL	- Possibilità di definire processi paralleli - Set di comandi per il controllo del moto (assi) con processi paralleli e interazione con e da PLC
<b>ESPANSIONI</b>		
Moduli di Input / Output su BLT	Ingressi digitali, Uscite digitali, Uscite Relè, Modulo convertitore D/A, Modulo convertitore A/D,	Massimo numero di I/O: 48IN+48OUT
Modulo accoppiatore CAN-BUS	- Alimentazione 18Vac / +24Vdc - Assorbimento: 60mA - Tensione di Uscita: +24Vdc 300mA	- Il numero massimo di I/O gestibile dal Nodo CANOpen sono di 64 Input più 64 Output, comunque mescolabile a modularità 8. - Collegamento remoto attraverso CANOpen