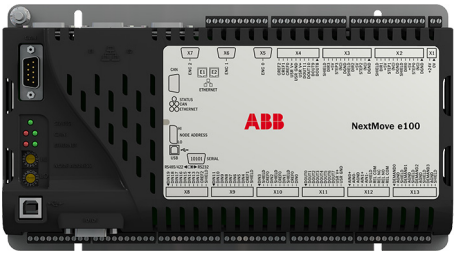
ABB motion control

Quick installation guide
NextMove e100



English 3
Deutsch 11
Español 19
Français 27
Italiano 35
Svenska 43
中文 51

LT0305A02
Effective: 2017-06-21
© 2017 ABB Oy. All rights reserved.

Power and productivity
for a better world™

List of related manuals

Drive hardware manuals and guides	Code (English)
NextMove e100 Motion Controller Installation Manual	*MN1941WEN*
NextMove e100 Wall Chart	*LT0230...*
Mint Basic Programming	*MN1955*

You can find manuals and other product documents in PDF format on the Internet. See section *Document library on the Internet* on the inside of the back cover. For manuals not available in the Document library, contact your local ABB representative.

Quick Installation Guide – NextMove e100

About this guide

This guide contains very basic information about the mechanical and electrical installation of the NextMove e100.

Applicability

Applies to all models of NextMove e100, part numbers beginning NXE100...

Related documents

For a list of related documents in English, see the inside of the front cover.

Safety instructions



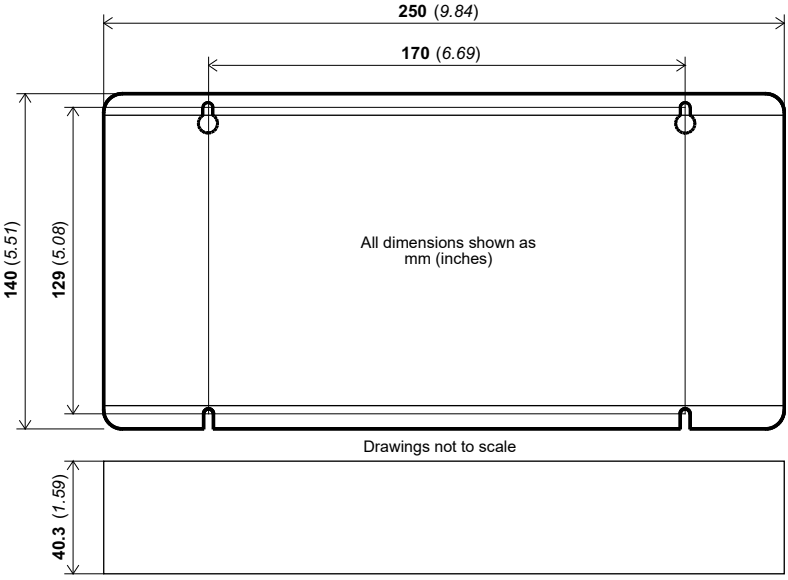
WARNING! All electrical installation and maintenance work on the product should be carried out by qualified electricians only.

Never work on the drive, the braking chopper circuit, the motor cable or the motor when input power is applied to the drive. After disconnecting the input power, always wait for 5 minutes to let the intermediate circuit capacitors discharge. Always ensure by measuring that no voltage is actually present.

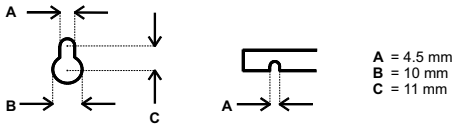
A rotating permanent magnet motor can generate a dangerous voltage. Lock the motor shaft mechanically before connecting a permanent magnet motor to the drive, and before doing any work on a drive system connected to a permanent magnet motor.

Mechanical installation

Fasten the controller to the mounting base using screws through the four mounting holes.

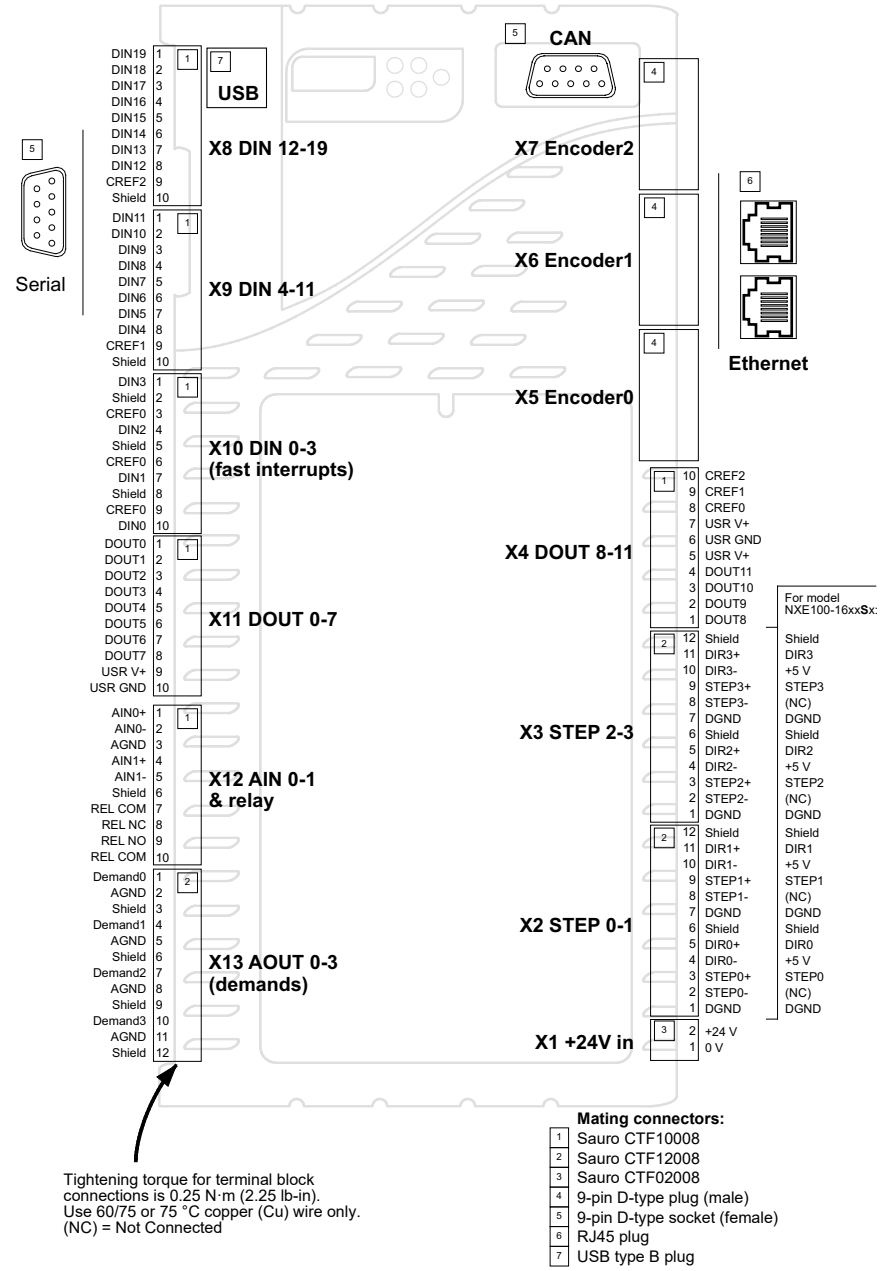


Mounting keyhole and slot detail



Weight:: Approximately 700 g (1.5 lb)

Connections



Tightening torque for terminal block connections is 0.25 N·m (2.25 lb-in).
Use 60/75 or 75 °C copper (Cu) wire only.
(NC) = Not Connected

Mating connectors:

1. Sauro CTF10008
2. Sauro CTF12008
3. Sauro CTF02008
4. 9-pin D-type plug (male)
5. 9-pin D-type socket (female)
6. RJ45 plug
7. USB type B plug

X1 - Input power

Description	**Value**
Input power	
Nominal input voltage	24 V DC (±20%)
Power consumption	50 W (2 A @24 V)

X2, X3 - Stepper control outputs

Description	**Unit**	**NXE100-16xxDx**	**NXE100-16xxSx**
Output type		RS422 differential outputs	Darlington step (pulse) and direction
Maximum output frequency		5 MHz	500 kHz
Output current		20 mA (typical)	50 mA (maximum sink, per output)

X4, X11 - Digital outputs

Description	**Unit**	**Value**	
USR V+ supply voltage	**V DC**		
Nominal		24	
Minimum		12	
Output current	**mA**	DOUT0-7	DOUT8-11
Max. source per output, one output on		350	350
Max. source per output, all outputs on		62.5	125
Maximum total output current		500	500
Update interval (Mint)		Immediate	
Switching time			
No load on output		100 ms	
With 7 mA or greater load		10 µs	

X5, X6, X7 - Encoder inputs

Description	**Unit**	**Value**
Encoder input		RS422 A/B Differential, Z index
Maximum input frequency quadrature	**MHz**	20
Output power supply to encoders		5 V (±5%) 500 mA (maximum total for all axes)
Maximum allowable cable length		30.5 m (100 ft)

X8, X9, X10 - Digital inputs

Description	Unit	Value
Type		Opto-isolated
USR V+ supply voltage Nominal Minimum	**V DC**	 24 12
Input voltage Active Inactive	**V DC**	 > 12 < 2
Input current (maximum per input, USR V+ = 24 V)	**mA**	7
Sampling interval	**ms**	1

X12 - Analog inputs

Description	Unit	Value
Type		Differential
Common mode voltage range	**V DC**	±10
Input impedance	**kΩ**	120
Maximum input current	**mA**	4.9
Input ADC resolution	**bits**	12 (includes sign bit)
Equivalent resolution (±10 V input)	**mV**	±4.9
Sampling interval	**µs**	500 (both inputs enabled) 250 (one input disabled)

X12 - Relay output

All models	Unit	All models
Contact rating (resistive)		1 A @ 24 V DC or 0.25 A @ 30 V AC
Operating time (max)	**ms**	5

X13 - Analog outputs

Description	Unit	Value
Type		Bipolar
Output voltage range	**V DC**	±10
Output current (per output)	**mA**	2.5
Output DAC resolution	**bits**	12
Equivalent resolution	**mV**	±4.9
Update interval	**ms**	1

Serial port

	Unit	All models
Signal		RS232 or RS485/422 non-isolated
Bit rates	**baud**	9600, 19200, 38400, 57600 (default), 115200

Ethernet interface

Description	Unit	Value
Signal		2 twisted pairs, magnetically isolated
Protocols		Ethernet POWERLINK & TCP/IP
Bit rates	**Mbit/s**	100

CAN interface

Description	Unit	Value
Signal		2-wire, isolated
Channels		1
Protocol		CANopen
Bit rates	**Kbit/s**	10, 20, 50, 100, 125, 250, 500, 1000

Environmental

Description	Unit		
Operating temperature range		**Min**	**Max**
	°C	0	+45
	°F	+32	+113
Maximum humidity	**%**	80% for temperatures up to 31 °C (87 °F) decreasingly linearly to 50% relative humidity at 45 °C (113 °F), non-condensing	
Maximum installation altitude (above m.s.l.)	**m**	2000	
	ft	6560	
Shock		10 G according to IEC 60068-2-6/27 or equivalent	
Vibration		1 G, 10-150 Hz according to IEC 60068-2-6/27 or equivalent	

24 V DC supply



The NextMove e100 requires a 24 V DC power supply capable of supplying 2 A continuously. It is recommended that a separate fused 24 V DC supply is provided for the NextMove e100, with the fuse rated at 4 A maximum. If digital outputs are to be used, a supply will be required to drive them - see manual MN1941WEN.

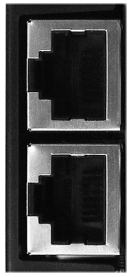
USB communication



The NextMove e100 communicates with the host PC using USB 1.1 communication.

Connect the supplied USB cable between the NextMove e100 and the host PC's USB port (USB 1.1 or USB 2.0).

Ethernet communication



The NextMove e100 exchanges control parameters over Ethernet POWERLINK.

Connect a CAT5 Ethernet cable between the NextMove e100 E1 or E2 connector and a POWERLINK compatible drive such as MotiFlex e100.

UL checklist

- The controller is to be used in a heated, indoor controlled environment. The controller must be installed in clean air according to enclosure classification. Cooling air must be clean, free from corrosive materials and electrically conductive dust. See manual MN1941WEN for detailed specifications.
- The maximum ambient air temperature is 45 °C (113 °F) at rated current.
- The controller must be installed where the pollution degree according to UL / IEC 60664-1 shall not exceed 2.

Start-up

See manual MN1941WEN.

Kurzinstallationsanleitung – NextMove e100

Über diese Anleitung

Diese Anleitung enthält grundlegende Informationen zur mechanischen und elektrischen Installation des NextMove e100.

Geltungsbereich

Gilt für alle NextMove e100 Varianten, deren Teilenummern mit NXE100... beginnen.

Zugehörige Dokumente

Eine Liste der zugehörigen Dokumente in Englisch ist auf der Rückseite des Deckblatts dieses Dokuments zu finden.

Sicherheitsanweisungen



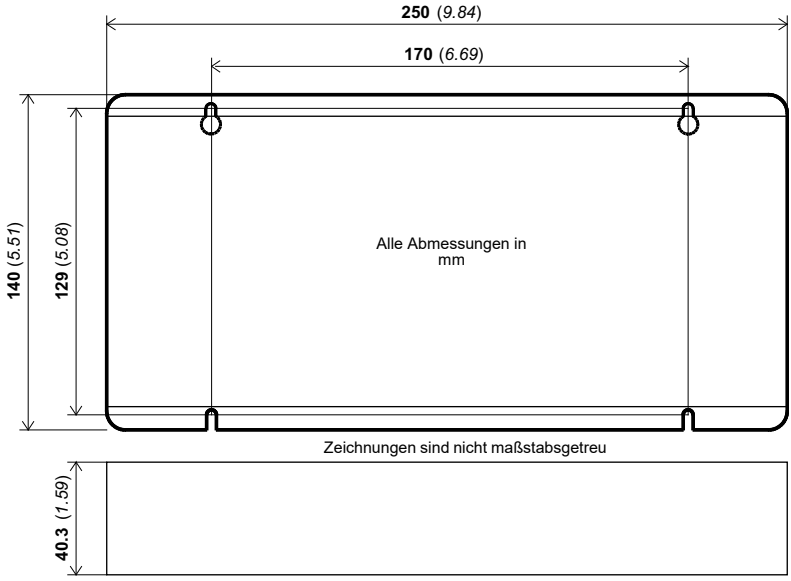
WARNUNG! Alle elektrischen Installations- und Wartungsarbeiten am Produkt sollten ausschließlich von qualifizierten Elektrofachkräften durchgeführt werden.

Arbeiten Sie keinesfalls am Antrieb, dem Chopperbremsschaltkreis, dem Motorkabel oder dem Motor, wenn die Stromversorgung am Antrieb anliegt. Nach Unterbrechung der Stromversorgung warten Sie 5 Minuten, damit sich die Zwischenkreiskondensatoren entladen können. Stellen Sie durch Messen sicher, dass keine Spannung mehr anliegt.

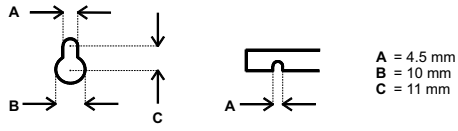
Ein sich drehender Motor mit Permanentmagneten kann eine gefährliche Spannung erzeugen. Verriegeln Sie die Motorwelle mechanisch, bevor Sie einen AC-Servomotor an den Antrieb anschließen und bevor Sie Arbeiten an einem Antriebssystem mit angeschlossenem AC-Servomotor ausführen.

Mechanische Installation

Befestigen Sie die Steuerung mit Schrauben in den vier Montagelöchern am Montagesockel.

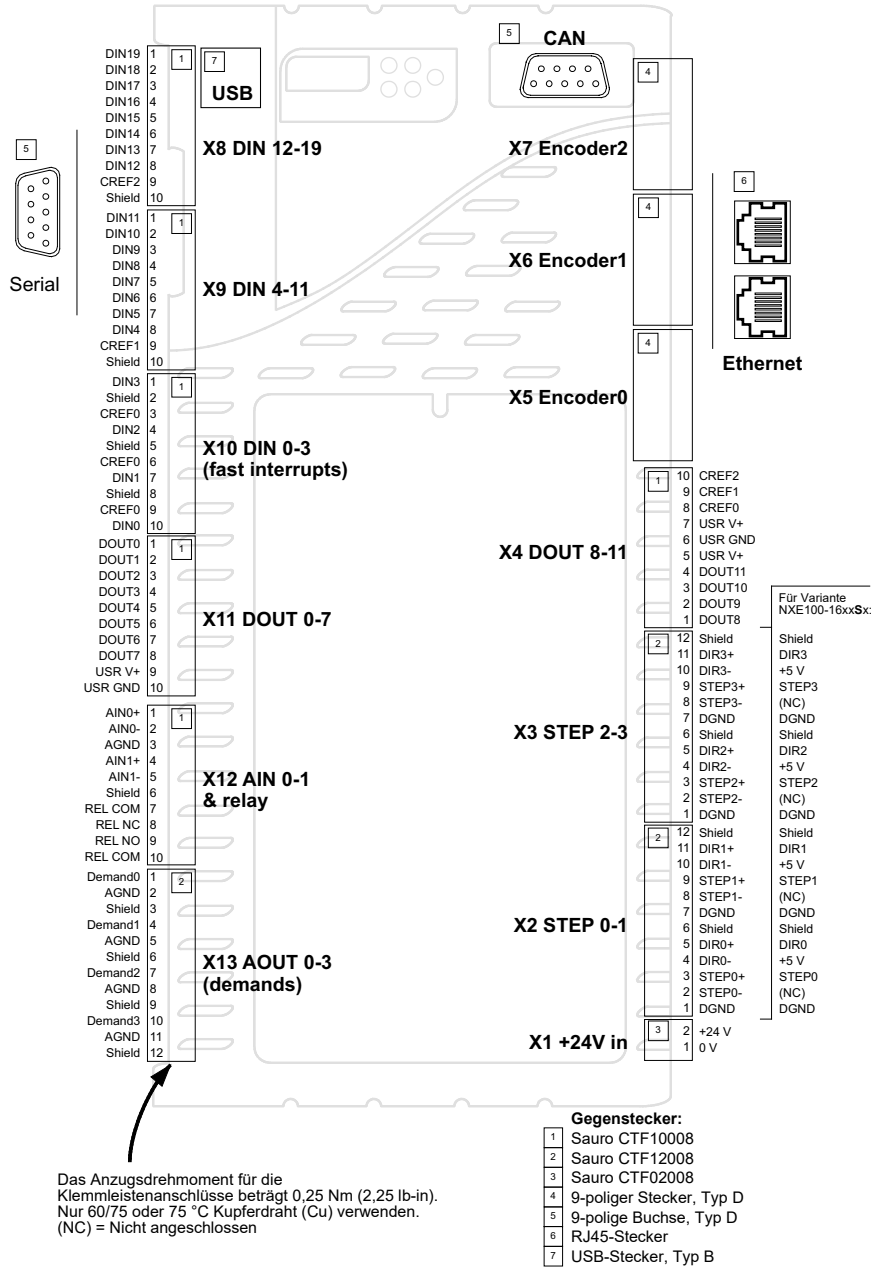


Detailansicht von Befestigungsloch und Schlitz



Gewicht: Ca. 700 g (1,5 lb)

Anschlüsse



Das Anzugsdrehmoment für die Klemmleistenanschlüsse beträgt 0,25 Nm (2,25 lb-in). Nur 60/75 oder 75 °C Kupferdraht (Cu) verwenden.
(NC) = Nicht angeschlossen

Gegenstecker:

1. Sauro CTF10008
2. Sauro CTF12008
3. Sauro CTF02008
4. 9-poliger Stecker, Typ D
5. 9-polige Buchse, Typ D
6. RJ45-Stecker
7. USB-Stecker, Typ B

X1 - Stromversorgung

Beschreibung	**Wert**
Stromversorgung	
Nenneingangsspannung	24 V DC (±20%)
Stromaufnahme	50 W (2 A bei 24 V)

X2, X3 - Schrittmotorregelungsausgänge

Beschreibung	**Einheit**	**NXE100-16xxDx**	**NXE100-16xxSx**
Ausgangstyp		RS422-Differenzialausgänge	Darlington--schritt (Impuls) und Richtung
Max. Ausgangsfrequenz		5 MHz	500 kHz
Ausgangsstromstärke		20 mA (typisch)	50 mA (max. Ableitung, pro Ausgang)

X4, X11 - Digitalausgänge

Beschreibung	**Einheit**	**Wert**	
USR V+ Versorgungsspannung	**V DC**		
Nennwert		24	
Minimal		12	
Ausgangsstromstärke	**mA**	DOUT0-7	DOUT8-11
Max. Quelle pro Ausgang, ein Ausgang an		350	350
Max. Quelle pro Ausgang, alle Ausgänge an		62,5	125
Max. gesamte Ausgangsstromstärke		500	500
Aktualisierungsintervall (Mint)		Sofort	
Schaltzeit			
Keine Last an Ausgang		100 ms	
Mit 7 mA oder größerer Last		10 µs	

X5, X6, X7 - Encodereingänge

Beschreibung	**Einheit**	**Wert**
Encodereingang		RS422 A/B Differenzial, Z Index
Max. Eingangsfrequenz	**MHz**	
Quadratur		20
Ausgangsstromversorgung zu Encodern		5 V (±5%) 500 mA (max. insgesamt für alle Achsen)
Maximale zulässige Kabellänge		30,5 m (100 ft)

X8, X9, X10 - Digitaleingänge

Beschreibung	Einheit	Wert
Typ		Optisch isoliert
USR V+ Versorgungsspannung Nennwert Minimal	**V DC**	 24 12
Eingangsspannung Aktiv Inaktiv	**V DC**	 > 12 < 2
Eingangsstromstärke (Maximal pro Eingang, USR V+ = 24 V)	**mA**	7
Abtastintervall	**ms**	1

X12 - Analogeingänge

Beschreibung	Einheit	Wert
Typ		Differenzial
Gleichtaktspannungsbereich	**V DC**	±10
Eingangsimpedanz	**kΩ**	120
Maximale Eingangsstromstärke	**mA**	4,9
ADC-Eingangsauflösung	**Bit**	12 (einschl. Vorzeichen-Bit)
Äquivalente Auflösung (±10 V Eingang)	**mV**	±4,9
Abtastintervall	**µs**	500 (beide Eingänge aktiviert) 250 (ein Eingang deaktiviert)

X12 - Relaisausgang

Alle Ausführungen	Einheit	Alle Ausführungen
Kontaktnennwert (resistiv)		1 A bei 24 V DC oder 0,25 A bei 30 V AC
Schaltdauer (max.)	**ms**	5

X13 - Analogausgänge

Beschreibung	Einheit	Wert
Typ		Bipolar
Ausgangsspannungsbereich	**V DC**	±10
Ausgangsstromstärke (pro Ausgang)	**mA**	2,5
DAC-Ausgangsauflösung	**Bit**	12
Äquivalente Auflösung	**mV**	±4,9
Aktualisierungsintervall	**ms**	1

Serieller Anschluss

	Einheit	Alle Ausführungen
Signal		RS232 oder RS485/422 nicht isoliert
Bitraten	**Baud**	9600, 19200, 38400, 57600 (Standardwert), 115200

Ethernet-Schnittstelle

Beschreibung	Einheit	Wert
Signal		2 verdrillte Zweidrahtleitungen, magnetisch isoliert
Protokolle		Ethernet POWERLINK & TCP/IP
Bitraten	**MBit/s**	100

CAN-Schnittstelle

Beschreibung	Einheit	Wert
Signal		2-litzig, isoliert
Kanäle		1
Protokoll		CANopen
Bitraten	**kBit/s**	10, 20, 50, 100, 125, 250, 500, 1000

Umgebungsdaten

Beschreibung	Einheit		
Betriebstemperaturbereich		**Min.**	**Max.**
	°C **°F**	0 +32	+45 +113
Maximale Luftfeuchtigkeit	**%**	80% bei Temperaturen bis zu 31 °C (87 °F), linear abnehmend auf 50% relative Luftfeuchtigkeit bei 45 °C (113 °F) (nicht kondensierend)	
Maximale Aufstellhöhe (über NN)	**m** **ft**	2000 6560	
Stöße		10 G gemäß IEC 60068-2-6/27 oder gleichwertige	
Vibrationen		1 G, 10-150 Hz gemäß IEC 60068-2-6/27 oder gleichwertige	

24 V DC-Stromversorgung



Der NextMove e100 benötigt für den Betrieb eine 24 V DC-Stromversorgung, die kontinuierlich 2 A liefern kann. Es ist empfehlenswert, für den NextMove e100 eine eigene, gesicherte 24 V DC-Stromversorgung mit einer Sicherung mit maximal 4 A Nennwert vorzusehen. Falls Digitalausgänge verwendet werden, ist für deren Ansteuerung eine Stromversorgung erforderlich – siehe Handbuch MN1941WDE.

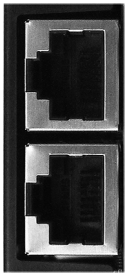
USB-Kommunikation



Das Modell NextMove e100 kommuniziert mit Hilfe von USB 1.1 mit dem Host-PC.

Schließen Sie das mitgelieferte USB-Kabel zwischen dem USB-Anschluss des NextMove e100 (Device) und des Host-PC (USB 1.1 oder USB 2.0) an.

Ethernet-Kommunikation



Der NextMove e100 sendet und empfängt Steuerungswerte mittels Ethernet POWERLINK.

Schließen Sie ein CAT5 Ethernet-Kabel zwischen dem Steckverbinder E1 oder E2 des NextMove e100 und einem POWERLINK-kompatiblen Antrieb wie dem MotiFlex e100 an.

UL-Checkliste

- Der Controller ist in einer klimatisierten Umgebung einzusetzen. Der Controller muss in Reinluft gemäß der Gehäuseklassifikation installiert werden. Die Kühlluft muss sauber und frei von korrosiven Stoffen und elektrisch leitendem Staub sein. Genauere Angaben sind dem Handbuch MN1941WDE zu entnehmen.
- Die maximale Umgebungstemperatur beträgt 45 °C (113 °F) bei Nennstromstärke.
- Der Controller muss an einer Stelle installiert werden, an dem der Verschmutzungsgrad nach UL / IEC 60664-1 nicht mehr als 2 beträgt.

Inbetriebsnahme

Siehe Handbuch MN1941WDE.

Guía de instalación rápida – NextMove e100

Acerca de esta guía

Esta guía contiene información muy básica acerca de la instalación mecánica y eléctrica de NextMove e100.

Aplicación

Esta guía es válida para todos los modelos de NextMove e100 (Referencia NXE100...)

Documentos relacionados

Para una lista completa de los documentos relacionados vaya a la cara trasera de la portada (inglés).

Instrucciones de seguridad



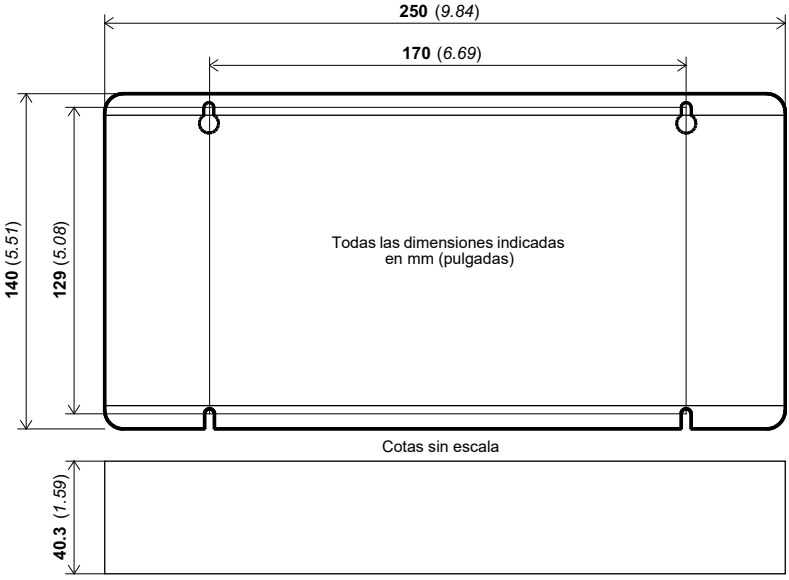
¡ATENCIÓN! Todos los trabajos de instalación y mantenimiento del drive deben ser realizados, única y exclusivamente, por electricistas cualificados.

No realizar nunca trabajos sobre el drive, el circuito de control de freno, el cable del motor o el motor mientras esté conectado a la fuente de alimentación. Una vez desconectado de la fuente de alimentación espere siempre 5 minutos para permitir la descarga de los condensadores en los circuitos intermedios. Asegúrese siempre, mediante medición, de que no existe tensión activa.

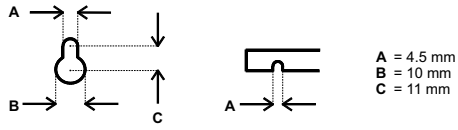
Un motor de imanes permanentes en rotación puede generar un voltaje peligroso. Enclave mecánicamente el eje del motor antes de conectarlo al drive. Para trabajar sobre el sistema del drive, una vez conectado al motor, asegúrese de enclavar mecánicamente el eje del motor.

Instalación mecánica

Fijar el controlador a la base de montaje empleando tornillos a través de los cuatro taladros de montaje.

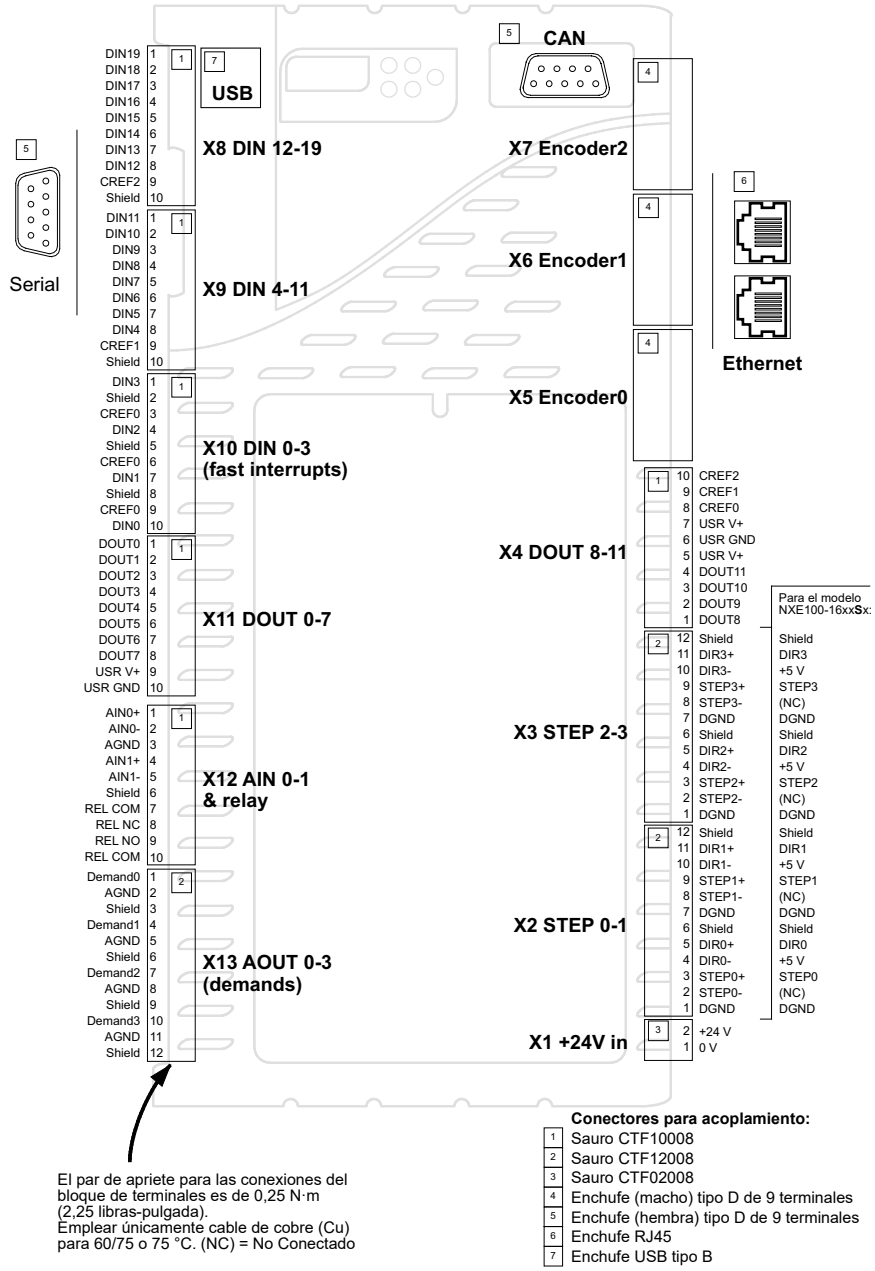


Detalle de ranura y bocallave de montaje



Peso: Aproximadamente 700 g (1,5 libras)

Conexiones



El par de apriete para las conexiones del bloque de terminales es de 0,25 N·m (2,25 libras-pulgada).
Emplear únicamente cable de cobre (Cu) para 60/75 o 75 °C. (NC) = No Conectado

Conectores para acoplamiento:

1. Sauro CTF10008
2. Sauro CTF12008
3. Sauro CTF02008
4. Enchufe (macho) tipo D de 9 terminales
5. Enchufe (hembra) tipo D de 9 terminales
6. Enchufe RJ45
7. Enchufe USB tipo B

X1 - Alimentación de entrada

Descripción	**Valor**
Alimentación de entrada	
Voltaje de entrada nominal	24 V CC (±20%)
Consumo de energía	50 W (2 A @24 V)

X2, X3 - Salidas de control paso a paso

Descripción	**Unidad**	**NXE100-16xxDx**	**NXE100-16xxSx**
Tipo de salida		Salidas diferenciales RS422	Darlington, paso (pulso) y dirección
Frecuencia máxima de salida		5 MHz	500 kHz
Corriente de salida		20 mA (typicos)	50 mA (máxima disipación, por salida)

X4, X11 - Salidas digitales

Descripción	**Unidad**	**Valor**	
Voltaje de suministro USR V+	**V CC**		
Nominal		24	
Mínimo		12	
Corriente de salida	**mA**	DOUT0-7	DOUT8-11
Corriente máxima de salida, una salida activada		350	350
Corriente máxima de salida, todas las salidas activadas		62,5	125
Corriente de salida total máxima		500	500
Intervalo de actualización (Mint)		Inmediato	
Tiempo de conmutación			
Salida sin carga		100 ms	
Con carga de 7 mA o superior		10 Bµs	

X5, X6, X7 - Entradas de encoder

Descripción	**Unidad**	**Valor**
Entrada de encoder		Diferencial RS422 A/B, índice Z
Frecuencia máxima de entrada cuadratura	**MHz**	20
Suministro de energía de salida a los encoders		5 V (±5%) 500 mA (valor total máximo para todos los ejes)
Longitud máxima del cable permitida		30,5 m (100 ft)

X8, X9, X10 - Entradas digitales

Descripción	Unidad	Valor
Tipo		Opto-aislada
Voltaje de suministro USR V+ Nominal Mínimo	**V CC**	 24 12
Voltaje de entrada Activo Inactivo	**V CC**	 > 12 < 2
Corriente de entrada (Máximo por entrada, USR V+ = 24 V)	**mA**	7
Intervalo de muestreo	**ms**	1

X12 - Entradas analógicas

Descripción	Unidad	Valor
Tipo		Diferencial
Rango de voltaje de modo común	**V CC**	±10
Impedancia de entrada	**kΩ.**	120
Corriente máxima de entrada	**mA**	4,9
Resolución de entrada ADC (Convertidor analógico-digital)	**bits**	12 (incluye el símbolo de bit)
Resolución equivalente (±10 V entrada)	**mV**	±4,9
Intervalo de muestreo	**µs**	500 (ambas entradas habilitadas) 250 (una entrada inhabilitada)

X12 - Salida de relé

Todos los modelos	Unidad	Todos los modelos
Clasificación del contacto (resistivo)		1 A @ 24 V CC o 0,25 A @ 30 V CA
Tiempo de funcionamiento (máximo)	**ms**	5

X13 - Salidas analógicas

Descripción	Unidad	Valor
Tipo		Bipolar
Rango de voltaje de salida	**V CC**	±10
Corriente de salida (por salida)	**mA**	2,5
Resolución de salida DAC	**bits**	12
Resolución equivalente	**mV**	±4,9
Intervalo de actualización	**ms**	1

Puerto en serie

	Unidad	Todos los modelos
Señal		RS232 o RS485/422 sin aislamiento
Velocidad de transmisión de bits	**baudio**	9600, 19200, 38400, 57600 (por defecto), 115200

Interfaz Ethernet

Descripción	Unidad	Valor
Señal		2 pares trenzados, con aislamiento magnético
Protocolos		Ethernet POWERLINK y TCP/IP
Velocidad de transmisión de bits	**Mbit/s**	100

Interfaz CAN

Descripción	Unidad	Valor
Señal		2 hilos, aislados
Canales		1
Protocolo		CANopen
Velocidad de transmisión de bits	**Kbit/s**	10, 20, 50, 100, 125, 250, 500, 1000

Ambiental

Descripción	Unidad		
Rango de temperatura de funcionamiento		**Mín.**	**Máx.**
	°C **°F**	0 +32	+45 +113
Humedad máxima	**%**	80% para temperaturas de hasta 31 °C (87 °F) con una disminución lineal hasta el 50% de humedad relativa a 45 °C (113 °F), sin-condensación	
Altitud de instalación máxima (por encima del nivel del mar medio)	**m** **pies**	2000 6560	
Descarga		10 G de acuerdo con IEC 60068-2-6/27 o equivalente	
Vibración		1 G, 10-150 Hz de acuerdo con IEC 60068-2-6/27 o equivalente	

■ Alimentación a 24 V CC



NextMove e100 requiere de una alimentación de 24 V CC, capaz de generar 2A de forma continua. Se recomienda suministrar una alimentación adjunta a 24 V CC, con fusible de calibre 4 A máximo. Si se van a utilizar salidas digitales, se requiere de una fuente de alimentación adicional para gobernarlas. (Ver manual MN1941WES).

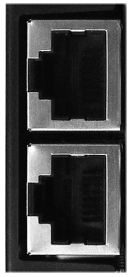
■ Comunicación USB



NextMove e100 se comunica con el PC anfitrión mediante protocolo de comunicación USB 1.1.

Conecte el cable USB suministrado entre el NextMove e100 y el puerto USB del PC anfitrión (USB 1.1 o USB 2.0).

■ Comunicación Ethernet



NextMove e100 intercambia parámetros de control mediante conexión Ethernet.

Conecte un cable Ethernet CAT5 entre el conector E1 o E2 del NextMove e100 y un drive POWERLINK compatible como el MotiFlex e100.

■ Lista de verificación UL

- El controlador se utilizará en un entorno interior, controlado y calefactado. Asimismo, deberá instalarse bajo condiciones de aire limpio de acuerdo con la clasificación del recinto. El aire de refrigeración debe ser limpio y estar libre de materiales corrosivos y polvo conductor de la electricidad. (Vaya al manual MN1941WES para más detalle).
- La temperatura ambiente máxima será de 45 °C (113 °F) para corriente nominal.
- El controlador debe instalarse en lugares donde el nivel de contaminación según la norma UL / IEC 60664-1 no supere el grado 2.

Arranque

Ver manual MN1941WES.

Guide d'installation rapide – NextMove e100

A propos de ce guide

Ce guide contient des informations élémentaires se rapportant à l'installation mécanique et électrique du NextMove e100.

Produits concernés

Concerne tous les modèles de NextMove e100 dont le numéro de référence commence par NXE100...

Documents associés

Pour obtenir la liste des documents associés (en anglais), consultez le verso de la couverture.

Instructions de sécurité

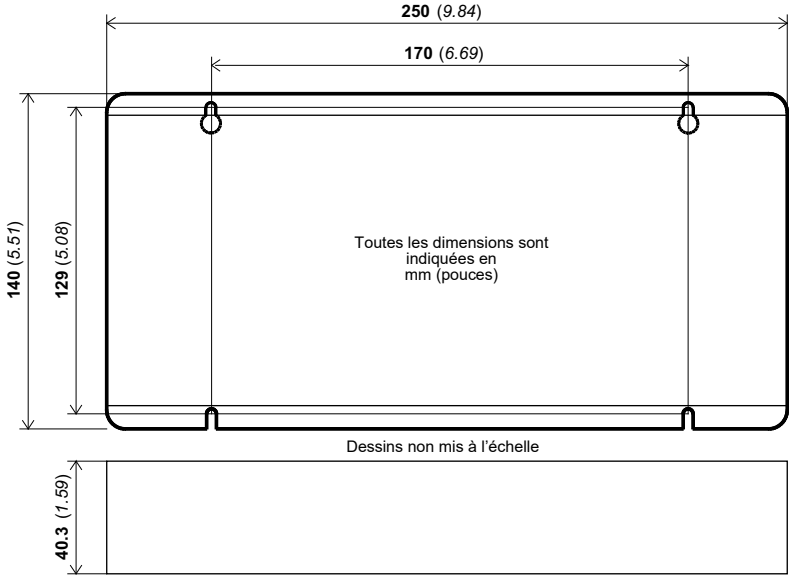
AVERTISSEMENT ! Toutes les procédures d'installation électrique et d'entretien de ce produit doivent être réalisées exclusivement par des électriciens qualifiés.

N'intervenez pas sur l'entraînement, le circuit de hacheur de freinage, le câble moteur ou le moteur lorsque l'alimentation d'entrée est appliquée à l'entraînement. Après avoir déconnecté l'alimentation d'entrée, patientez toujours 5 minutes pour laisser le temps aux condensateurs du circuit intermédiaire de se décharger. Mesurez systématiquement pour vérifier l'absence totale de tension.

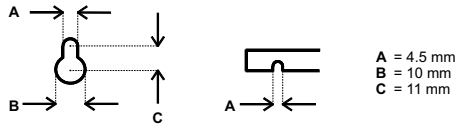
Un moteur à aimant permanent en rotation peut générer une tension dangereuse. Verrouillez mécaniquement l'arbre moteur avant de connecter à l'entraînement un moteur à aimant permanent, et avant d'intervenir de quelque manière que ce soit sur un système d'entraînement connecté à un moteur à aimant permanent.

Installation mécanique

Fixez le contrôleur au socle de montage au moyen de vis insérées dans les quatre trous de montage.

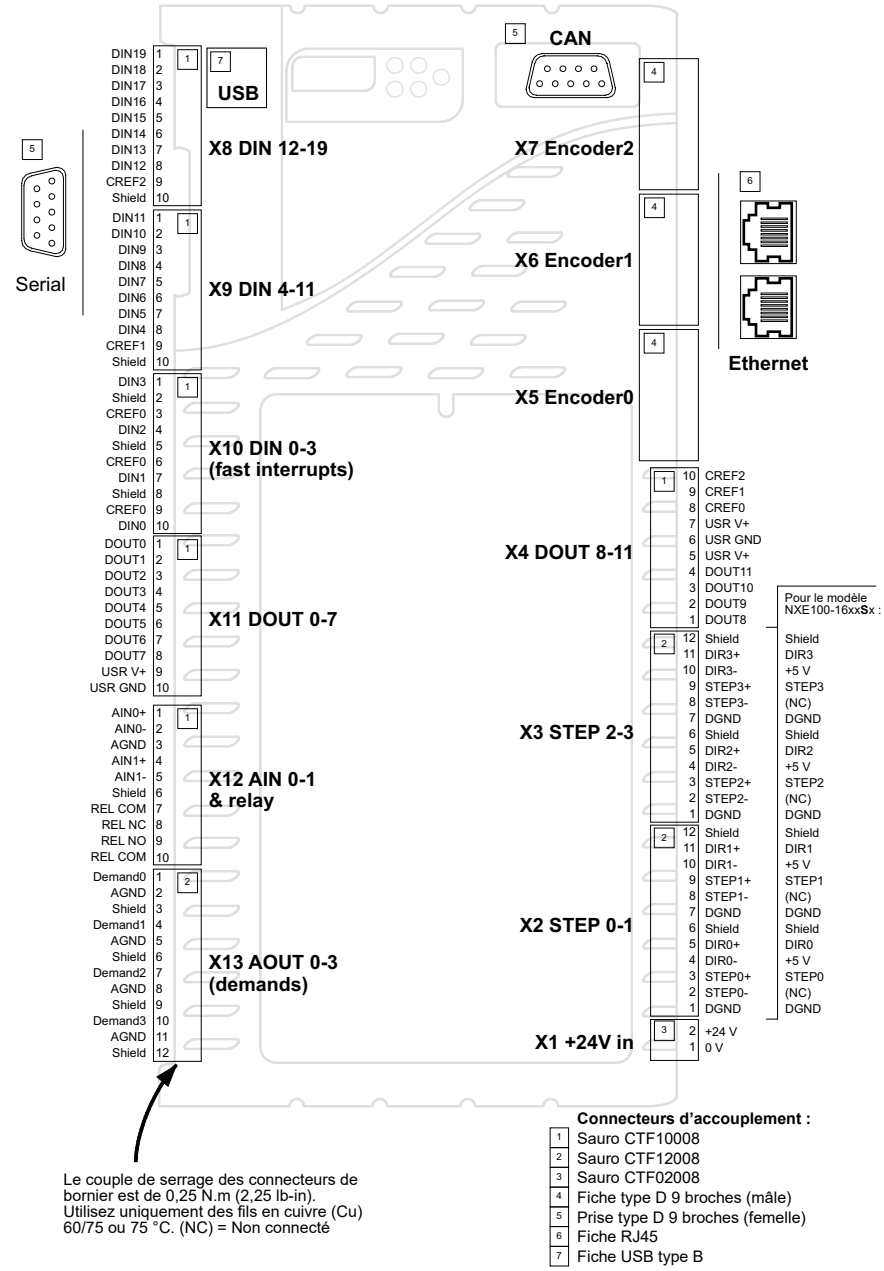


Détail d'une encoche et d'une fente de fixation



Poids: 700 g environ (1,5 lb)

Connexions



Le couple de serrage des connecteurs de bornier est de 0,25 N.m (2,25 lb-in). Utilisez uniquement des fils en cuivre (Cu) 60/75 ou 75 °C. (NC) = Non connecté

Connecteurs d'accouplement :

1. Sauro CTF10008
2. Sauro CTF12008
3. Sauro CTF02008
4. Fiche type D 9 broches (mâle)
5. Prise type D 9 broches (femelle)
6. Fiche RJ45
7. Fiche USB type B

X1 - Alimentation d'entrée

Description	**Valeur**
Alimentation d'entrée	
Tension nominale d'entrée	24 V c.c. (±20 %)
Consommation	50 W (2 A à 24 V)

X2, X3 - Sorties de commande de moteur pas à pas

Description	**Unité**	**NXE100-16xxDx**	**NXE100-16xxSx**
Type de sortie		Sorties différentielles RS422	Darlington, pas (impulsion) et direction
Fréquence de sortie maximum		5 MHz	500 kHz
Courant de sortie		20 mA (typique)	50 mA (écoulement maximum, par sortie)

X4, X11 - Sorties TOR

Description	**Unité**	**Valeur**	
USR V+ tension d'alimentation	**V c.c.**		
Puissance		24	
Minimale		12	
Courant de sortie	**mA**	DOUT0-7	DOUT8-11
Source max. par sortie, une sortie activée		350	350
Source max. par sortie, toutes les sorties activées		62,5	125
Courant de sortie total maximum		500	500
Intervalle de mise à jour (Mint)		Mise à jour immédiate	
Temps de commutation			
Pas de charge sur la sortie		100 ms	
Avec une charge de 7 mA ou supérieure		10 µs	

X5, X6, X7 - Entrées d'encodeur

Description	**Unité**	**Valeur**
Entrée d'encodeur		RS422 A/B différentielle, index Z
Fréquence maximale en entrée (quadrature)	**MHz**	20
Alimentation fournie aux encodeurs		5 V (±5%) 500 mA (total au maximum pour tous les axes)
Longueur maximale de câble autorisée		30,5 m (100 ft)

X8, X9, X10 - Entrées TOR

Description	Unité	Valeur
Type		Opto-isolée
USR V+ tension d'alimentation Nominale Minimale	**V c.c.**	 24 12
Tension d'entrée Activé Désactivé	**V c.c.**	 > 12 < 2
Courant d'entrée (maximum par entrée, USR V+ = 24 V	**mA**	7
Intervalle d'échantillonnage	**ms**	1

X12 - Entrées analogiques

Description	Unité	Valeur
Type		Différentielle
Plage de tension de mode commun	**V c.c.**	±10
Impédance d'entrée	**kΩ**	120
Courant d'entrée maximum	**mA**	4,9
Résolution d'entrée du convertisseur analogique-numérique	**bits**	12 (avec signe)
Résolution équivalente (entrée ±10 V)	**mV**	±4,9
Intervalle d'échantillonnage	**µs**	500 (deux entrées activées) 250 (une entrée désactivée)

X12 - Sortie de relais

Tous les modèles	Unité	Tous les modèles
Pouvoir de coupure (résistif)		1 A à 24 V c.c. ou 0,25 A à 30 V c.a.
Temps de fonctionnement (max)	**ms**	5

X13 - Sorties analogiques

Description	Unité	Valeur
Type		Bipolaire
Plage de tension de sortie	**V c.c.**	±10
Courant de sortie (par sortie)	**mA**	2,5
Résolution de sortie du convertisseur analogique	**bits**	12
Résolution équivalente	**mV**	±4,9
Intervalle de mise à jour	**ms**	1

Port série

	Unité	Tous les modèles
Signal		RS232 ou RS485/422, non-isolé
Débit	**baud**	9600, 19200, 38400, 57600 (par défaut), 115200

Interface Ethernet

Description	Unité	Valeur
Signal		2 paires torsadées, isolées magnétiquement
Protocoles		Ethernet POWERLINK et TCP/IP
Débit	**Mbit/s**	100

Interface CAN

Description	Unité	Valeur
Signal		bifilaire, isolé
Voies		1
Protocole		CANopen
Débit	**Kbit/s**	10, 20, 50, 100, 125, 250, 500, 1000

Conditions ambiantes

Description	Unité		
Plage de température d'exploitation		**Min.**	**Max.**
	°C	0	+45
	°F	+32	+113
Humidité maximale	**%**	80 % pour les températures jusqu'à 31 °C (87 °F), avec diminution linéaire jusqu'à une humidité relative de 50 % à 45 °C (113 °F), sans-condensation	
Altitude maximale d'installation (au-dessus du niveau moyen de la mer)	**m**	2000	
	ft	6560	
Chocs		10 G conformément à IEC 60068-2-6/27 ou équivalent	
Vibrations		1 G, 10-150 Hz conformément à IEC 60068-2-6/27 ou équivalent	

Alimentation 24 V c.c.



Le NextMove e100 nécessite une alimentation 24 V c.c. capable de fournir 2 A en fonctionnement continu. Il est recommandé de fournir séparément une alimentation de 24 V c.c. à fusible pour le NextMove e100, avec un fusible de 4 A maximum. Si vous prévoyez d'utiliser des sorties numériques, une alimentation sera requise pour les piloter – voir le manuel MN1941WFR.

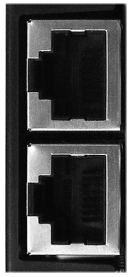
Communication USB



Le NextMove e100 communique avec le PC hôte par le biais d'une communication USB 1.1.

Connectez le câble USB fourni entre le NextMove e100 et le port USB du PC hôte (USB 1.1 ou USB 2.0).

Communication Ethernet



Le NextMove e100 échange les paramètres de commandes par Ethernet POWERLINK.

Connectez un câble Ethernet CAT5 entre le connecteur E1 ou E2 du NextMove e100 et un contrôleur compatible POWERLINK, tel que le MotiFlex e100.

Liste de contrôle UL

- Le contrôleur doit être utilisé à l'intérieur, dans un environnement chauffé et contrôlé. Le contrôleur doit être installé à l'air propre, conformément à la classification du boîtier. L'air de refroidissement doit être propre, dépourvu de matériaux corrosifs et de poussière conductrice d'électricité. Voir le manuel MN1941WFR pour les caractéristiques techniques détaillées.
- La température maximum de l'air ambiant est de 45 °C (113 °F) à l'intensité nominale.
- Le contrôleur doit être installé là où le niveau de pollution, conformément à la norme UL / IEC 60664-1, ne dépasse pas 2.

Démarrage

Voir le manuel MN1941WFR.

Guida d'installazione rapida – NextMove e100

Informazioni sulla presente guida

In questa guida sono riportate informazioni di base sull'installazione meccanica ed elettrica di NextMove e100.

Ambito di applicazione

Si applica a tutti i modelli NextMove e100 il cui codice inizia con NXE100...

Documenti correlati

Per un elenco dei documenti correlati in inglese, vedere l'interno della copertina.

Istruzioni per la sicurezza



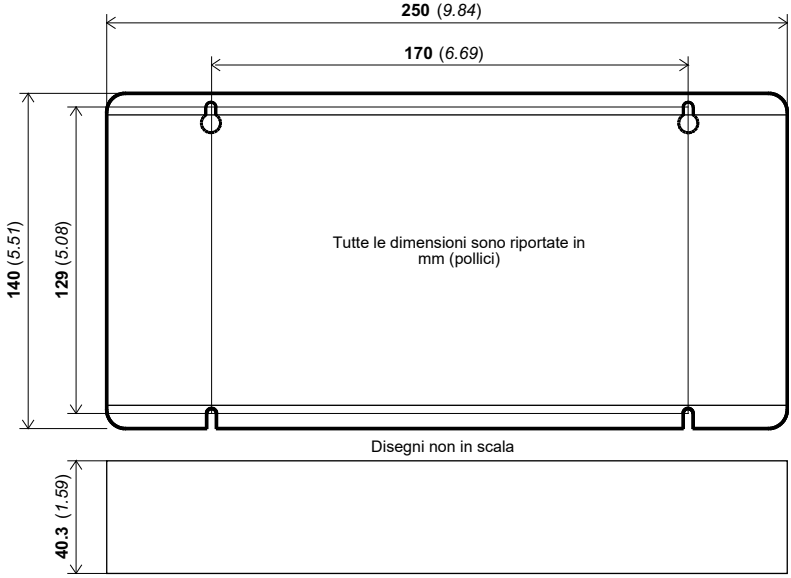
AVVERTENZA! Tutti gli interventi di manutenzione e installazione elettrica sul prodotto devono essere eseguiti esclusivamente da elettricisti qualificati.

Non eseguire mai alcun intervento sul drive, sul circuito del chopper di frenatura, sul cavo del motore o sul motore stesso quando il drive è collegato all'alimentazione. Una volta scollegata l'alimentazione, attendere sempre 5 minuti per lasciar scaricare i condensatori del circuito intermedio. Verificare sempre misurando che non sia presente tensione.

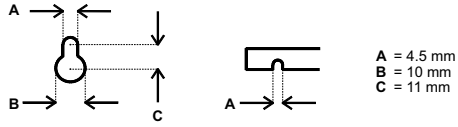
Un motore a magnete permanente in rotazione può generare una tensione pericolosa. Prima di collegare un motore a magnete permanente al drive e prima di eseguire qualsiasi intervento su un sistema di trasmissione collegato a un motore a magnete permanente, bloccare meccanicamente l'albero motore.

Installazione meccanica

Serrare il controller alla base con viti nei quattro fori di montaggio.

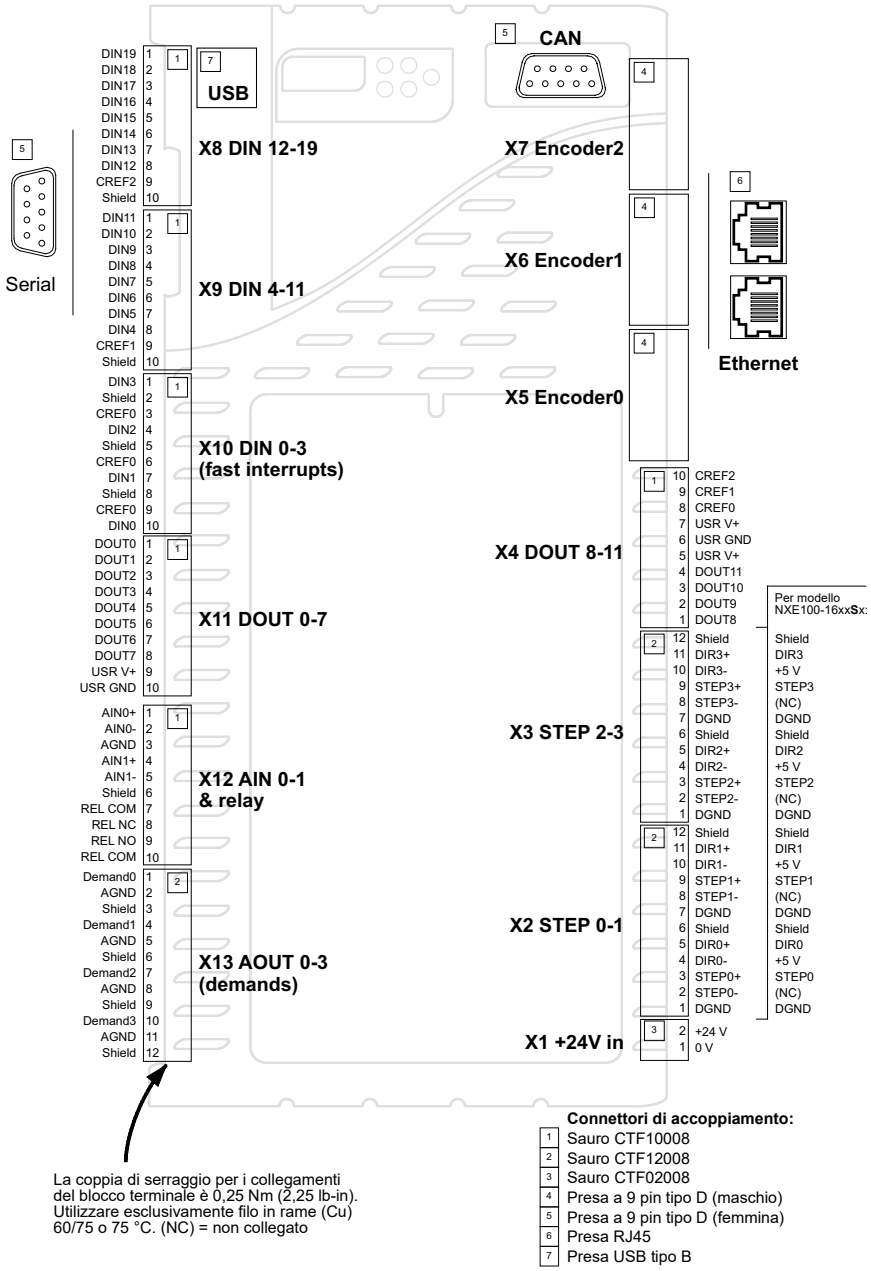


Dettagli fessura per chiavetta di montaggio e slot



Peso: Circa 700 g (1,5 lb)

Collegamenti



La coppia di serraggio per i collegamenti del blocco terminale è 0,25 Nm (2,25 lb-in). Utilizzare esclusivamente filo in rame (Cu) 60/75 o 75 °C. (NC) = non collegato

Connettori di accoppiamento:

1. Sauro CTF10008
2. Sauro CTF12008
3. Sauro CTF02008
4. Presa a 9 pin tipo D (maschio)
5. Presa a 9 pin tipo D (femmina)
6. Presa RJ45
7. Presa USB tipo B

X1 - Potenza di ingresso

Descrizione	**Valore**
Potenza di ingresso	
Tensione di ingresso nominale	24 V CC (±20%)
Consumo d'energia	50 W (2 A a 24 V)

X2, X3 - Uscite di controllo passo-passo

Descrizione	**Unità**	**NXE100-16xxDx**	**NXE100-16xxSx**
Tipo di uscita		Uscite differenziali RS422	Darlington step (impulso) e direzione
Frequenza massima di uscita		5 MHz	500 kHz
Corrente di uscita		20 mA (tipica)	50 mA (dissipazione massima, per uscita)

X4, X11 - Uscite digitali

Descrizione	**Unità**	**Valore**	
Tensione di alimentazione USR V+	**V CC**		
Nominale		24	
Minima		12	
Corrente di uscita	**mA**	DOUT0-7	DOUT8-11
Origine max. per uscita, un'uscita attiva		350	350
Origine max. per uscita, tutte le uscite attive		62,5	125
Massima corrente di uscita totale		500	500
Intervallo di aggiornamento (Mint)		Immediato	
Tempo di commutazione			
Nessun carico di uscita		100 ms	
Con carico di 7 mA o superiore		10 µs	

X5, X6, X7 - Ingressi encoder

Descrizione	**Unità**	**Valore**
Ingresso encoder		Differenziale RS422 A/B, z-index
Massima frequenza di ingresso quadratura	**MHz**	20
Alimentazione di uscita per encoder		5 V (±5%) 500 mA (totale massimo per tutti gli assi)
Lunghezza massima consentita del cavo		30,5 m (100 ft)

X8, X9, X10 - Ingressi digitali

Descrizione	Unità	Valore
Tipo		Optoisolato
Tensione di alimentazione USR V+ Nominale Minima	**V CC**	 24 12
Tensione di ingresso Attiva Inattiva	**V CC**	 > 12 < 2
Corrente ingresso (massima per ingresso, USR V+ = 24 V)	**mA**	7
Intervallo di campionamento	**ms**	1

X12 - Ingressi analogici

Descrizione	Unità	Valore
Tipo		Differenziale
Intervallo di tensione di modo comune	**V CC**	±10
Impedenza di ingresso	**kΩ**	120
Massima corrente ingresso	**mA**	4,9
Risoluzione ingresso ADC	**bit**	12 (include il bit del segno)
Risoluzione equivalente (ingresso ±10 V)	**mV**	±4,9
Intervallo di campionamento	**µs**	500 (entrambi gli ingressi attivati) 250 (un ingresso disabilitato)

X12 - Uscita relé

Tutti i modelli	Unità	Tutti i modelli
Corrente di contatto (resistiva)		1 A @ 24 V CC oppure 0,25 A a 30 V CA
Tempo di operatività (max)	**ms**	5

X13 - Uscite analogiche

Descrizione	Unità	Valore
Tipo		Bipolare
Intervallo di tensione d'uscita	**V CC**	±10
Corrente di uscita (per uscita)	**mA**	2,5
Risoluzione uscita DAC	**bit**	12
Risoluzione equivalente	**mV**	±4,9
Intervallo di aggiornamento	**ms**	1

Porta seriale

	Unità	Tutti i modelli
Segnale		RS232 o RS485/422 non isolata
Bit rate	**baud**	9600, 19200, 38400, 57600 (predefinito), 115200

Interfaccia Ethernet

Descrizione	Unità	Valore
Segnale		2 doppini intrecciati, isolati magneticamente
Protocolli		Ethernet POWERLINK e TCP/IP
Bit rate	**Mbit/s**	100

Interfaccia CAN

Descrizione	Unità	Valore
Segnale		a 2 fili, isolato
Canali		1
Protocollo		CANopen
Bit rate	**Kbit/s**	10, 20, 50, 100, 125, 250, 500, 1000

Dati ambientali

Descrizione	Unità		
Intervallo temperatura di operatività		**Min**	**Max**
	°C **°F**	0 +32	+45 +113
Umidità massima	**%**	80% per temperature fino a 31 °C (87 °F) decrescendo in modo lineare fino al 50% di umidità relativa con una temperatura di 45 °C (113 °F), senza condensa	
Altitudine di installazione massima (s.l.m.)	**m** **ft**	2000 6560	
Urto		10 G ai sensi della norma IEC 60068-2-6/27 o equivalente	
Vibrazioni		1 G, 10-150 Hz ai sensi della norma IEC 60068-2-6/27 o equivalente	

Alimentazione 24 V CC



Per NextMove e100 occorre un'alimentazione a 24 V CC capace di fornire continuamente 2 A. Si consiglia di utilizzare un'alimentazione a 24 V CC con fusibile separata per NextMove e100, con il fusibile di 4 A nominali massimi. Se occorre utilizzare uscite digitali, sarà necessario alimentarle (vedere il manuale MN1941WIT).

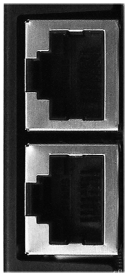
Comunicazione USB



NextMove e100 e il PC host comunicano utilizzando la comunicazione USB 1.1.

Utilizzando il cavo USB fornito, collegare NextMove e100 alla porta USB del PC host (USB 1.1 o USB 2.0).

Comunicazione Ethernet



NextMove e100 scambia parametri di controllo tramite Ethernet POWERLINK.

Utilizzando un cavo Ethernet CAT5, collegare il connettore E1 o E2 di NextMove e100 a un drive compatibile POWERLINK come MotiFlex e100.

Lista di controllo UL

- Utilizzare il controller in un ambiente interno a riscaldamento controllato. Installare il controller in aria pulita secondo la classificazione dell'involucro. L'aria di raffreddamento deve essere pulita, priva di materiali corrosivi e polveri elettricamente conduttive. Vedere il manuale MN1941WIT per specifiche dettagliate.
- La temperatura massima dell'aria ambientale è 45 °C (113 °F) a corrente nominale.
- Installare il controller in luoghi in cui il grado di inquinamento ai sensi della norma UL / IEC 60664-1 non sia superiore a 2.

Avvio

Vedere il manuale MN1941WIT.

Snabbinstallationshandbok – NextMove e100

Om användarhandboken

Den här handboken innehåller grundläggande information om mekanisk och elektrisk installation av NextMove e100.

Användning

Gäller för alla NextMove e100-modeller vars artikelnummer börjar med NXE100.

Tillhörande dokument

En lista över tillhörande dokument på engelska finns på insidan av omslaget.

Säkerhetsanvisningar

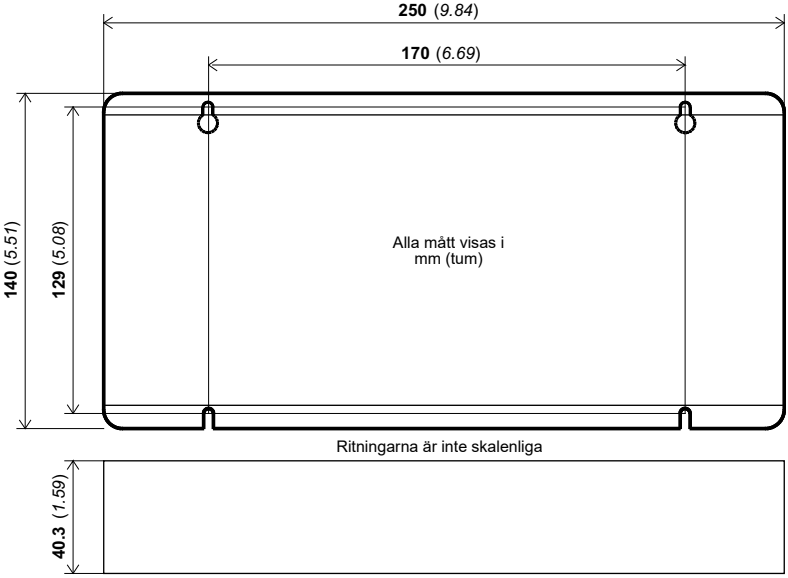
VARNING: Allt elektriskt installations- och underhållsarbete på produkten får endast utföras av behöriga elektriker.

Arbeta aldrig på enheten, bromschopperkretsen, motorkabeln eller motorn när enhetens ingångsström är aktiverad. När du har kopplat ur ingångsströmmen måste du alltid vänta fem minuter tills mellankretskondensatorerna laddas ur. Gör alltid mätningar för att se till att det inte finns någon spänning.

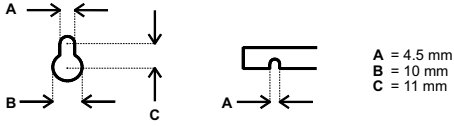
En roterande permanentmagnetmotor kan generera farlig spänning. Lås motoraxeln mekaniskt innan du ansluter en permanentmagnetmotor till enheten och innan du utför något arbete på ett drivsystem som är anslutet till en permanentmagnetmotor.

Mekanisk installation

Fäst styrenheten på monteringsbasen med skruvar genom de fyra monteringshålen.

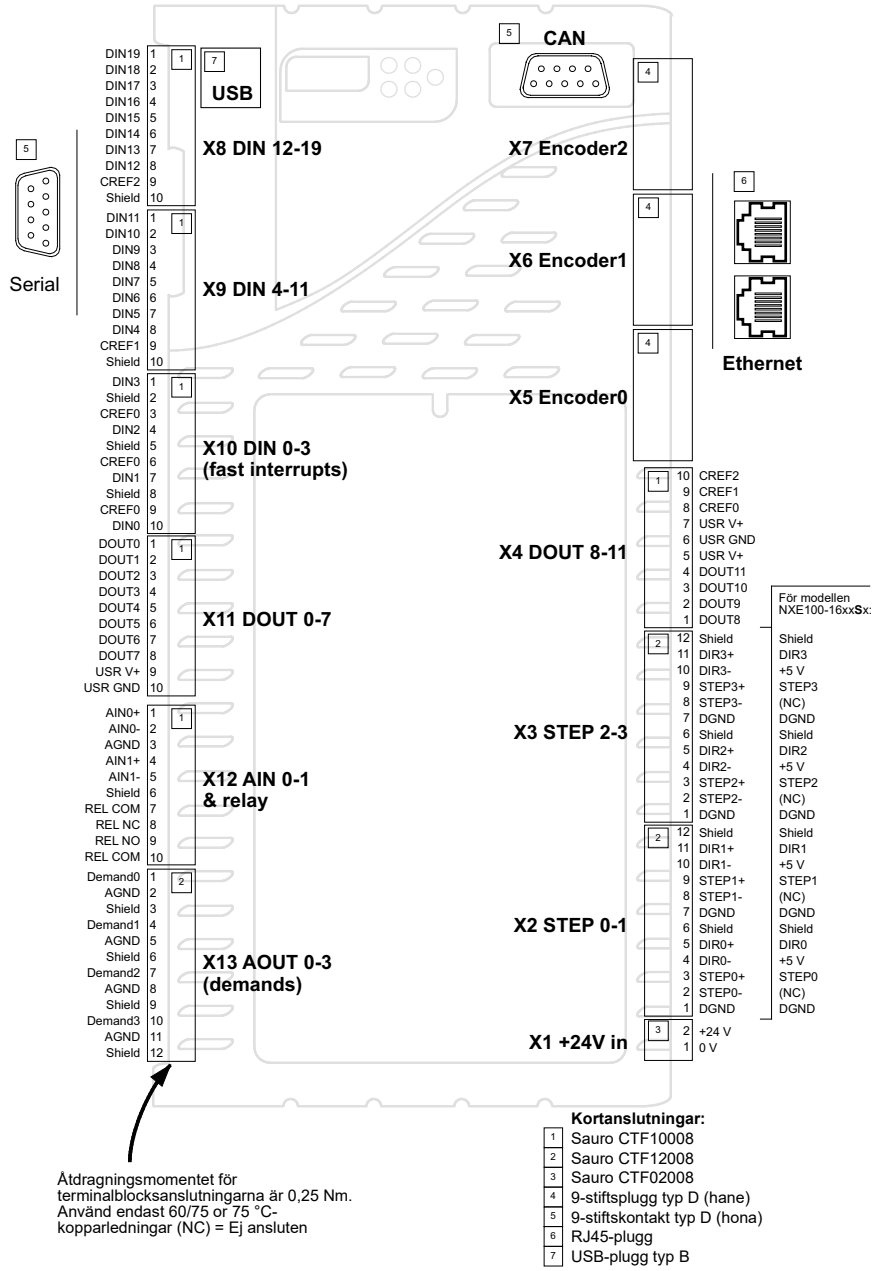


Detaljbild på montering av nyckelhål och fack



Vikt: cirka 700 g (1.5 lb)

Anslutningar



X1 - 24 V likström-försörjning

Description	**Value**
Input power	
Nominal input voltage	24 V DC (±20%)
Power consumption	50 W (2 A @24 V)

X2, X3 - Stegmotorstyrutgångar

Description	**Unit**	**NXE100-16xxDx**	**NXE100-16xxSx**
Output type		RS422 differential outputs	Darlington step (pulse) and direction
Maximum output frequency		5 MHz	500 kHz
Output current		20 mA (typical)	50 mA (maximum sink, per output)

X4, X11 - Digitala utgångar

Description	**Unit**	**Value**	
USR V+ supply voltage	**V DC**		
Nominal		24	
Minimum		12	
Output current	**mA**	DOUT0-7	DOUT8-11
Max. source per output, one output on		350	350
Max. source per output, all outputs on		62.5	125
Maximum total output current		500	500
Update interval (Mint)		Immediate	
Switching time			
No load on output		100 ms	
With 7 mA or greater load		10 µs	

X5, X6, X7 - Motoråterkoppling

Description	**Unit**	**Value**
Encoder input		RS422 A/B Differential, Z index
Maximum input frequency quadrature	**MHz**	20
Output power supply to encoders		5 V (±5%) 500 mA (maximum total for all axes)
Maximum allowable cable length		30.5 m (100 ft)

X8, X9, X10 - Digitala ingångar

Description	Unit	Value
Type		Opto-isolated
USR V+ supply voltage Nominal Minimum	**V DC**	 24 12
Input voltage Active Inactive	**V DC**	 > 12 < 2
Input current (maximum per input, USR V+ = 24 V)	**mA**	7
Sampling interval	**ms**	1

X12 - Analoga ingångar

Description	Unit	Value
Type		Differential
Common mode voltage range	**V DC**	±10
Input impedance	**kΩ**	120
Maximum input current	**mA**	4.9
Input ADC resolution	**bits**	12 (includes sign bit)
Equivalent resolution (±10 V input)	**mV**	±4.9
Sampling interval	**µs**	500 (both inputs enabled) 250 (one input disabled)

X12 - Reläutgång

All models	Unit	All models
Contact rating (resistive)		1 A @ 24 V DC or 0.25 A @ 30 V AC
Operating time (max)	**ms**	5

X13 - Analoga utgångar

Description	Unit	Value
Type		Bipolar
Output voltage range	**V DC**	±10
Output current (per output)	**mA**	2.5
Output DAC resolution	**bits**	12
Equivalent resolution	**mV**	±4.9
Update interval	**ms**	1

Serieport

	Unit	All models
Signal		RS232 or RS485/422 non-isolated
Bit rates	**baud**	9600, 19200, 38400, 57600 (default), 115200

Ethernet-kommunikation

Description	Unit	Value
Signal		2 twisted pairs, magnetically isolated
Protocols		Ethernet POWERLINK & TCP/IP
Bit rates	**Mbit/s**	100

CAN-kommunikation

Description	Unit	Value
Signal		2-wire, isolated
Channels		1
Protocol		CANopen
Bit rates	**Kbit/s**	10, 20, 50, 100, 125, 250, 500, 1000

Miljövillkor

Description	Unit		
Operating temperature range		**Min**	**Max**
	°C	0	+45
	°F	+32	+113
Maximum humidity	**%**	80% for temperatures up to 31 °C (87 °F) decreasingly linearly to 50% relative humidity at 45 °C (113 °F), non-condensing	
Maximum installation altitude (above m.s.l.)	**m**	2000	
	ft	6560	
Shock		10 G according to IEC 60068-2-6/27 or equivalent	
Vibration		1 G, 10-150 Hz according to IEC 60068-2-6/27 or equivalent	

24 V likströmskälla



NextMove e100 kräver en strömkälla på 24 V likström som kan leverera 2 A kontinuerligt. Vi rekommenderar att du använder en separat strömkälla på 24 V likström med säkring för NextMove e100 med en säkring på högst 4 A. Om digitala utgångar ska användas krävs en strömkälla som driver dem – se bruksanvisningen MN1941WSV.

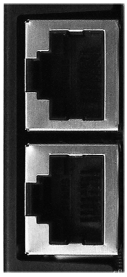
USB-kommunikation



NextMove e100 kommunicerar med värddatorn via USB1.1-kommunikation.

Anslut den medföljande USB-kabeln mellan NextMove e100 och värddatorns USB-port (USB1.1 eller USB2.0).

Ethernet-kommunikation



NextMove e100 utbyter kontrollparametrar över Ethernet POWERLINK.

Anslut en CAT5 Ethernet-kabel mellan kontakterna NextMove e100 E1 eller E2 och en POWERLINK-kompatibel enhet, t.ex. MotiFlex e100.

UL-checklista

- Styrenheten ska användas i en kontrollerad uppvärmd inomhusmiljö. Styrenheten måste installeras i ren luft i enlighet med klassificeringen på inneslutningen. Kylluften måste vara ren, fri från frätande material och elektriskt ledande damm. Detaljerade specifikationer finns i bruksanvisningen MN1941WSV.
- Den högsta tillåtna lufttemperaturen är 45 °C.
- Styrenheten måste installeras där föroreningsgrad enligt UL / IEC 60664-1 får inte överstiga 2.

Starta

Se bruksanvisningen MN1941WSV.

快速安装指南 – NextMove e100

关于该指南

该指南包含有关 NextMove e100 机械和电气安装的最基本的信息。

适用范围

适用于所有型号的 NextMove e100，部件编码开头为 NXE100...

相关文档

相关英文文档列表，请参见封面内页。

安全须知



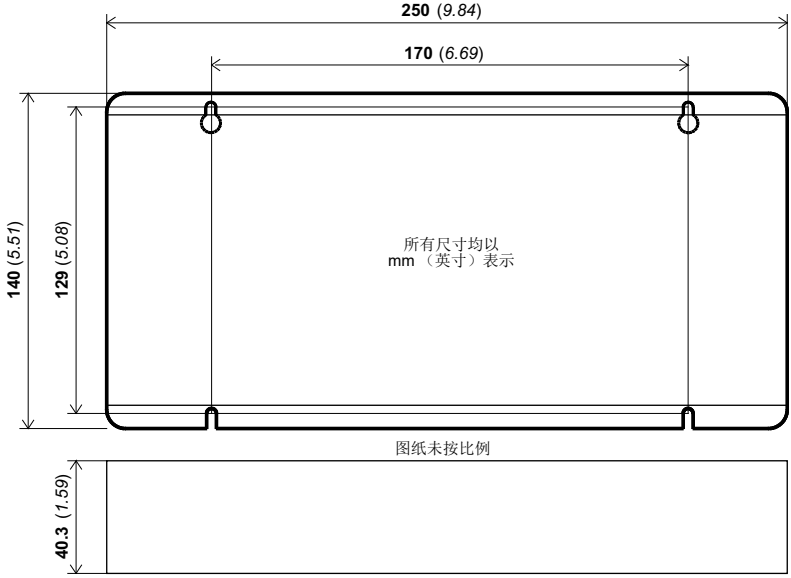
警告！ 只有合格的电气技师才可对驱动器进行电气安装和维护。

当驱动器连接有输入电源时不能在驱动器、制动斩波器电路、电机电缆或电机上进行任何作业。断开输入电源之后，必须至少等待 5 分钟，使中间电路电容器放电完毕。始终要通过测量确认已不存在任何电压。

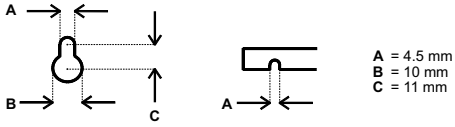
旋转的永磁电机可以产生危险的电压。在永磁电机与驱动器连接之前以及在接有永磁电机的传动系统上进行任何工作之前，应将电机轴机械锁死。

机械安装

用安装螺丝通过四个安装孔将控制器固定到安装座上。

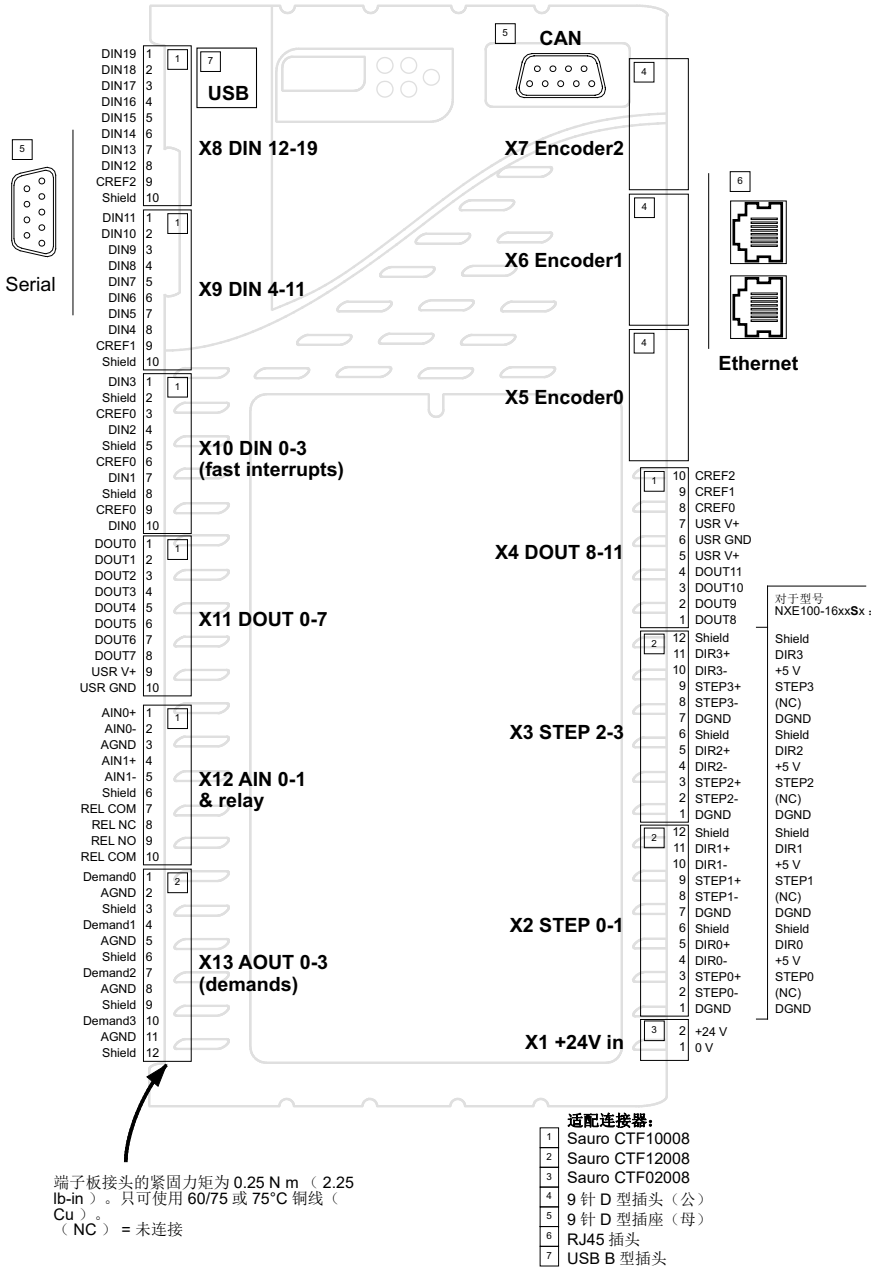


安装锁眼和插槽详情



重量 : 约 700 g （ 1.5 lb ）

连接



端子板接头的紧固力矩为 0.25 N m （ 2.25 lb-in ）。只可使用 60/75 或 75°C 铜线（ Cu ）。
（ NC ） = 未连接

适配连接器：

1. Sauro CTF10008
2. Sauro CTF12008
3. Sauro CTF02008
4. 9 针 D 型插头（公）
5. 9 针 D 型插座（母）
6. RJ45 插头
7. USB B 型插头

X1 - 输入功率

说明	值
输入功率 额定输入电压 功耗	24 V DC (±20%) 50 W (2 A @24 V)

X2, X3 - 步进器控制输出

说明	单位	NXE100-16xxDx	NXE100-16xxSx
输出类型		RS422 差分输出	达灵顿 步进（脉冲）和方向
最大输出频率		5 MHz	500 kHz
输出电流		20 mA （典型值）	50 mA (每个输出的 最大反向电流）

X4, X11 - 数字输出

说明	单位	值	
USR V+ 电源电压 **额定值** **最小值**	**V DC**	24 12	
输出电流 一个输出开启时每个输出的最大源电流 所有输出都开启时每个输出的最大源电流 最大总输出电流	**mA**	DOUT0-7 350 62.5 500	DOUT8-11 350 125 500
刷新时间间隔（ Mint ）		立即	
转换时间 输出上无负载 带有 7 mA 或更大负载		100 ms 10 µs	

X5, X6, X7 - 编码器输入

说明	单位	值
编码器输入		RS422 A/B 相 差分， Z 相标志
最大输入频率 正交	**MHz**	20
至编码器的输出电源		5 V (±5%) 500 mA （所有轴的最大总电流）
最大允许电缆长度		30.5 m （ 100 ft ）

X8, X9, X10 - 数字输入

说明	单位	值
类型		光电隔离
USR V+ 电源电压 额定值 最小值	**V DC**	 24 12
输入电压 激活 未激活	**V DC**	 > 12 < 2
输入电流 （每个输入的最大值， USR V+ = 24 V ）	**mA**	7
采样时间间隔	**ms**	1

X12 - 模拟输入

说明	单位	值
类型		差分
共模电压范围	**V DC**	±10
输入阻抗	**kΩ**	120
最大输入电流	**mA**	4.9
输入 ADC 分辨率	**比特**	12 （包括符号位）
等效分辨率 (±10 V 输入)	**mV**	±4.9
采样时间间隔	**µs**	500 （两个输入均启用） 250 （仅启用一个输入）

X12 - 继电器输出

所有型号	单位	所有型号
触点额定值（电阻式）		1 A @ 24 V DC 或 0.25 A @ 30 V AC
运行时间（最大）	**ms**	5

X13 - 模拟输出

说明	单位	值
类型		双极
输出电压范围	**V DC**	±10
输出电流（各个输出）	**mA**	2.5
输出 DAC 分辨率	**比特**	12
等效分辨率	**mV**	±4.9
刷新时间间隔	**ms**	1

串口

	单位	所有型号
信号		RS232 或 RS485/422 非隔离
比特率	**波特**	9600, 19200, 38400, 57600 （默认值）, 115200

以太网接口

说明	单位	值
信号		2 条双绞线，磁隔离
协议		Ethernet POWERLINK & TCP/IP 协议
比特率	**Mbit/s**	100

CAN 接口

说明	单位	值
信号		2 线，隔离
通道		1
协议		CANopen
比特率	**Kbit/s**	10, 20, 50, 100, 125, 250, 500, 1000

环境

说明	**单位**		
工作温度范围		**最小**	**最大**
	°C **°F**	0 +32	+45 +113
最大湿度	**%**	温度为 31 °C (87 °F) 以下时为 80%，在 45 °C (113 °F) 时直线降至 50%，非冷凝	
最高安装海拔 （高于平均海平面）	**m** **ft**	2000 6560	
冲击		10 G （依据 IEC 60068-2-6/27 或等效规范	
振动		1 G, 10-150 Hz 依据 IEC 60068-2-6/27 或等效规范	

■ 24 V 直流电源



NextMove e100 需要使用一个 24 V 直流、且能够持续提供 2 A 电流的电源。建议使用单独的配有熔断器的 24 V DC 电源为 NextMove e100 供电，熔断器的标称值最大不超过 4 A 。如果要使用数字输出，则需使用一个电源来驱动 —— 参见手册 MN1941WCN 。

■ USB 通信

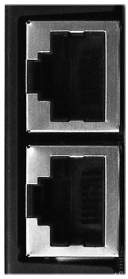


NextMove e100 使用 USB 1.1 通信协议与主计算机进行通信。

将所提供的 USB 连接线连接在 NextMove e100 和主计算机的 USB 端口（ USB 1.1 或 USB 2.0 ）之间。

■ 以太网通信

NextMove e100 使用 Ethernet POWERLINK 传输控制参数。



利用 NextMove e100 E1 或 E2 接口，在该控制器和与 POWERLINK 相兼容的驱动器（如 MotiFlex e100 ）之间连接一条 CAT5 以太网电缆。

■ UL 检查项

- 该控制器在温度受控的室内环境下使用。该控制器必须安装于符合防护等级的清洁空气环境下。冷却空气必须清洁，不含腐蚀性物质和导电灰尘。详细信息请参见手册 MN1941WCN 。
- 在额定电流下，最高环境空气温度为 45°C （ 113°F ）。
- 依据 UL / IEC 60664-1 标准， NextMove e100 必须安装于污染等级不超过 2 级的环境。

启动

参见手册 MN1941WCN 。

Further information

Product and service inquiries

Address any inquiries about the product to your local ABB representative, quoting the type designation and serial number of the unit in question. A listing of ABB sales, support and service contacts can be found by navigating to www.abb.com/drives and selecting *Sales, Support and Service network*.

Product training

For information on ABB product training, navigate to www.abb.com/drives and select *Training courses*.

Document library on the Internet

You can find manuals and other product documents in PDF format on the Internet. Go to the ABB motion website and look for NextMove e100.

Contact us

ABB Oy
Drives
P.O. Box 184
FI-00381 HELSINKI
FINLAND
Telephone +358 10 22 11
Fax +358 10 22 22681
www.abb.com/drives

ABB Inc.
Automation Technologies
Drives & Motors
16250 West Glendale Drive
New Berlin, WI 53151
USA
Telephone 262 785-3200
1-800-HELP-365
Fax 262 780-5135
www.abb.com/drives

ABB Beijing Drive Systems Co. Ltd.
No. 1, Block D, A-10 Jiuxianqiao Beilu
Chaoyang District
Beijing, P.R. China, 100015
Telephone +86 10 5821 7788
Fax +86 10 5821 7618
www.abb.com/drives

ABB Ltd
Motion Control
6 Bristol Distribution Park
Hawkley Drive
Bristol, BS32 0BF
United Kingdom
Telephone +44 (0) 1454 850000
Fax +44 (0) 1454 859001
www.abb.com/drives

LT0305A02 EFFECTIVE: 2017-06-21

Power and productivity
for a better world™