

## Открытие продаж сервоусилителей MR-J4-TM-ECT

Мы рады объявить о выпуске сервоусилителей серии MR-J4-TM-ECT с интерфейсом EtherCAT. Сервоусилитель MR-J4-TM-ECT сочетает в себе производительность, возможности и надежность серии сервосистем MR-J4 с открытым сетевым интерфейсом EtherCAT. Даже если система управления спроектирована на основе сети EtherCAT, производители системы могут использовать инновационные серво технологии Mitsubishi Electric и получать выгоду от компактности и мощности серии сервоприводов MR-J4.



### ■ Особенности

- Мощность от 100 Вт до 7 кВт (230В и 400В)
- Два порта 100 BASE-TX Ethernet
- Время коммуникационного цикла 250 мксек, 500 мксек, 1 мс, 2 мс
- One-Touch-Tuning для легкой и быстрой настройки системы
- Расширенный контроль подавления вибрации
- Лидер отрасли по производительности с частотой отклика системы 2,5 кГц
- Высокое разрешение 4194304 импульсов / абсолютные датчики для высокоточного позиционирования и плавного вращения
- Встроенная функция безопасности Safe Torque Off (STO)
- Функция «щупа» фиксирует текущее положение по переднему фронту входного сигнала

## ■ Промышленная шина EtherCAT

- IEC61158 Type12 CAN протокол для EtherCAT (CE)
- IEC61800-7 CiA402 профиль

Режим управления	Код	Описание
Циклический синхронный режим позиционирования	csp	Это режим управления положением, когда команда позиционирования получена с постоянным периодом для привода серводвигателя в синхронной связи с контроллером. Используйте абсолютный адрес позиции для команды.
Циклический синхронный режим скорости	csv	Это режим управления скоростью, когда задание скорости поступает с постоянным периодом для привода серводвигателя в синхронной связи с контроллером.
Циклический синхронный режим крутящего момента	cst	Это режим управления крутящим моментом, когда значение команды крутящему моменту получено с постоянным периодом для привода серводвигателя в синхронной связи с контроллером.
Профиль режима позиционирования	pp	Это режим позиционирования, при котором команда конечного положения получена серводвигателем в синхронной или асинхронной связи с контроллером. Используйте абсолютный адрес позиции для команды.
Профиль режима скорости	pv	Это режим, в котором целевая команда скорости получена серводвигателем в синхронной или асинхронной связи с контроллером.
Профиль режима крутящего момента	pt	Это режим, в котором целевая команда крутящего момента, получена для привода серводвигателя в синхронной или асинхронной связи с контроллером.
Режим выхода в «0»	hm	Это режим, в котором сервоусилитель выполняет возврат к исходному положению, используя метод выхода в «0», заданный с контроллера.

## ■ Руководства

- MR-J4-TM Руководство по эксплуатации (sh030193a)  
[https://ru3a.mitsubishielectric.com/fa/ru/mymitsubishi/download\\_manager?id=11250&tab=3](https://ru3a.mitsubishielectric.com/fa/ru/mymitsubishi/download_manager?id=11250&tab=3)
- MR-J4-TM Руководство по эксплуатации (EtherCAT) (sh030208a)  
[https://ru3a.mitsubishielectric.com/fa/ru/mymitsubishi/download\\_manager?id=11249&tab=3](https://ru3a.mitsubishielectric.com/fa/ru/mymitsubishi/download_manager?id=11249&tab=3)

## ■ Программное обеспечение

- MR Configurator2 Версия 1.45X или более поздняя версия

## ■ Пример программы

- для TwinCAT3 с PLC Open FB

## ■ Информация для заказа

Articles	Art. No.	Article description
MR-J4-10TM-ECT	290156	Сервоусилитель 1(3) x 200-240В/50-60Гц, с подключением по сети EtherCAT, Номинальная мощность двигателя: 100 Вт
MR-J4-20TM-ECT	290157	Сервоусилитель 1(3) x 200-240В/50-60Гц, с подключением по сети EtherCAT, Номинальная мощность двигателя: 200 Вт
MR-J4-40TM-ECT	290158	Сервоусилитель 1(3) x 200-240В/50-60Гц, с подключением по сети EtherCAT, Номинальная мощность двигателя: 400 Вт
MR-J4-60TM-ECT	290159	Сервоусилитель 1(3) x 200-240В/50-60Гц, с подключением по сети EtherCAT, Номинальная мощность двигателя: 600 Вт
MR-J4-70TM-ECT	290160	Сервоусилитель 1(3) x 200-240В/50-60Гц, с подключением по сети EtherCAT, Номинальная мощность двигателя: 750 Вт
MR-J4-100TM-ECT	290161	Сервоусилитель 1(3) x 200-240В/50-60Гц, с подключением по сети EtherCAT, Номинальная мощность двигателя: 1000 Вт
MR-J4-200TM-ECT	290162	Сервоусилитель 1(3) x 200-240В/50-60Гц, с подключением по сети EtherCAT, Номинальная мощность двигателя: 2000 Вт
MR-J4-350TM-ECT	290163	Сервоусилитель 1(3) x 200-240В/50-60Гц, с подключением по сети EtherCAT, Номинальная мощность двигателя: 3500 Вт
MR-J4-500TM-ECT	290164	Сервоусилитель 1(3) x 200-240В/50-60Гц, с подключением по сети EtherCAT, Номинальная мощность двигателя: 5000 Вт
MR-J4-700TM-ECT	290205	Сервоусилитель 1(3) x 200-240В/50-60Гц, с подключением по сети EtherCAT, Номинальная мощность двигателя: 7000 Вт
MR-J4-60TM4-ECT	290206	Сервоусилитель 3 x 380-480В/50-60Гц, с подключением по сети EtherCAT, Номинальная мощность двигателя: 600 Вт
MR-J4-100TM4-ECT	290207	Сервоусилитель 3 x 380-480В/50-60Гц, с подключением по сети EtherCAT, Номинальная мощность двигателя: 1000 Вт
MR-J4-200TM4-ECT	290208	Сервоусилитель 3 x 380-480В/50-60Гц, с подключением по сети EtherCAT, Номинальная мощность двигателя: 2000 Вт
MR-J4-350TM4-ECT	290209	Сервоусилитель 3 x 380-480В/50-60Гц, с подключением по сети EtherCAT, Номинальная мощность двигателя: 3500 Вт
MR-J4-500TM4-ECT	290210	Сервоусилитель 3 x 380-480В/50-60Гц, с подключением по сети EtherCAT, Номинальная мощность двигателя: 5000 Вт
MR-J4-700TM4-ECT	290211	Сервоусилитель 3 x 380-480В/50-60Гц, с подключением по сети EtherCAT, Номинальная мощность двигателя: 7000 Вт

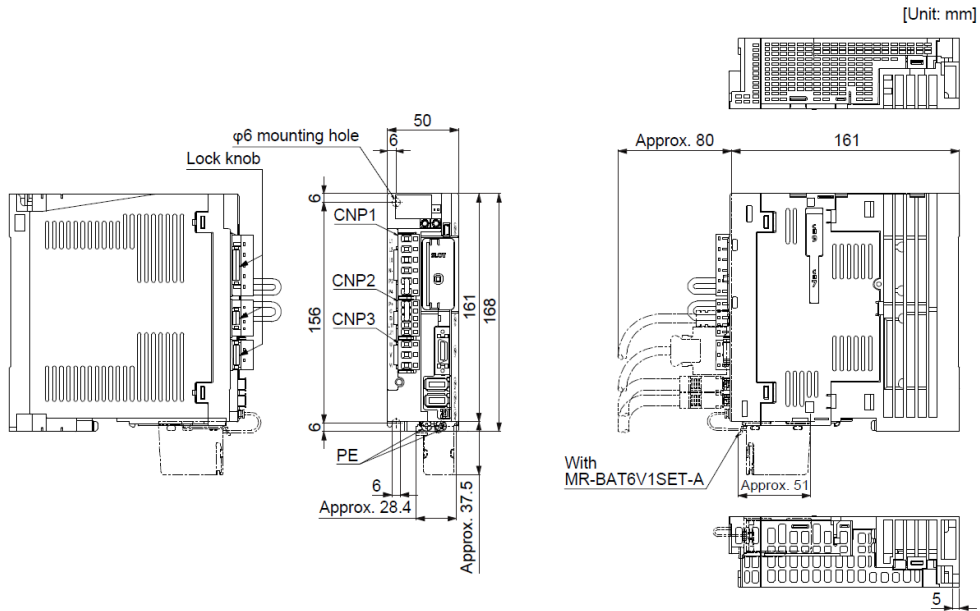
- MR-J4-xxTM(4)-ECT комплект включает:
  - MR-J4-TM сервоусилитель
  - AB6919 EtherCAT Сетевой модуль (предустановленный в сервоусилитель)
- MR-J4-xxTM(4)-ECT заменит MR-J3-A-EtherCAT серию

## ■ Доступность к заказу

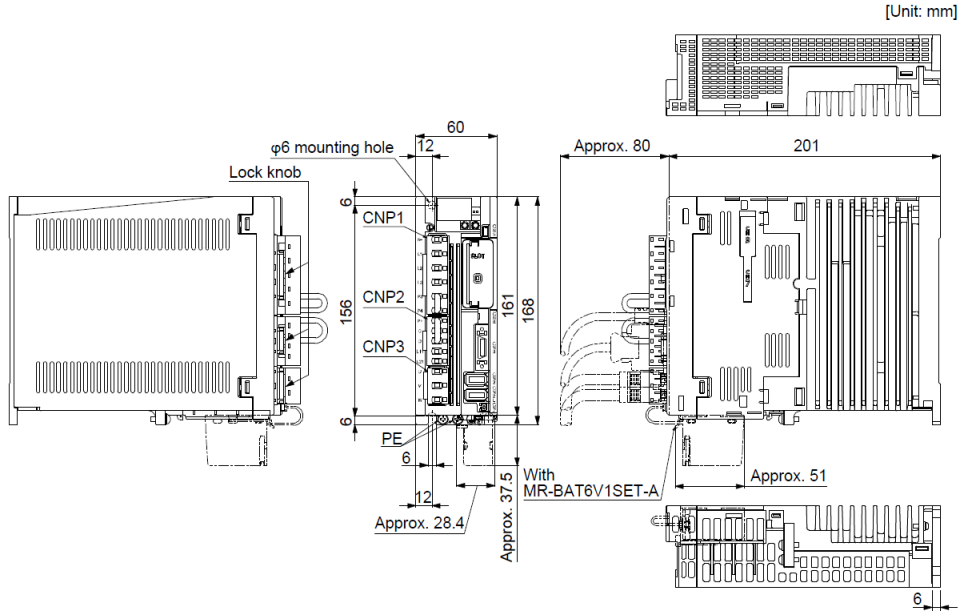
- Доступен уже сейчас

■ Габаритные размеры

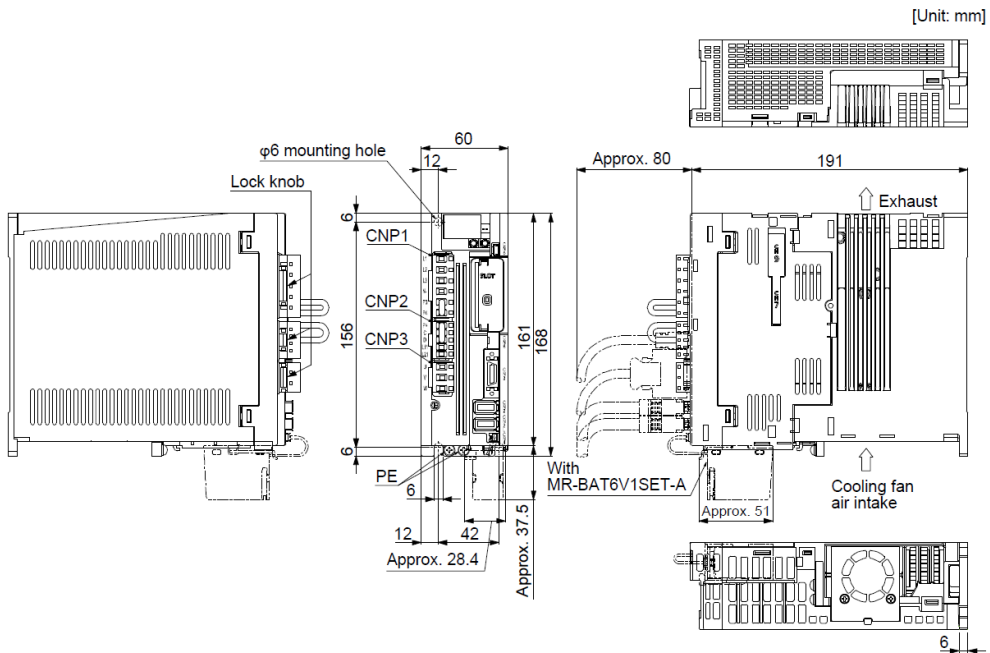
- от MR-J4-10TM до MR-J4-60TM



- MR-J4-60TM4 / MR-J4-100TM4

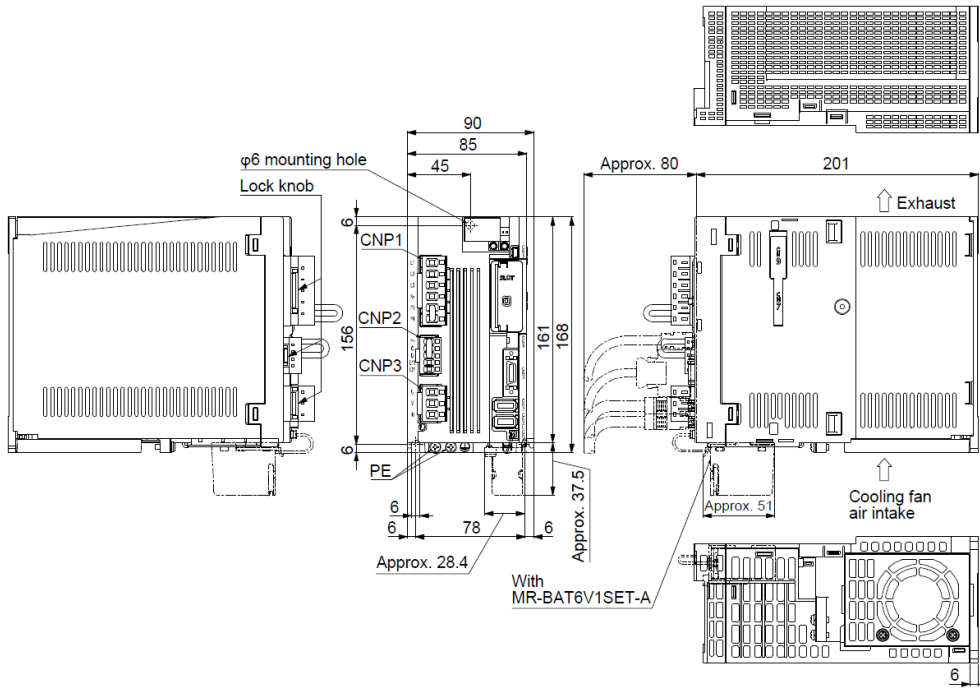


- MR-J4-70TM / MR-J4-100TM

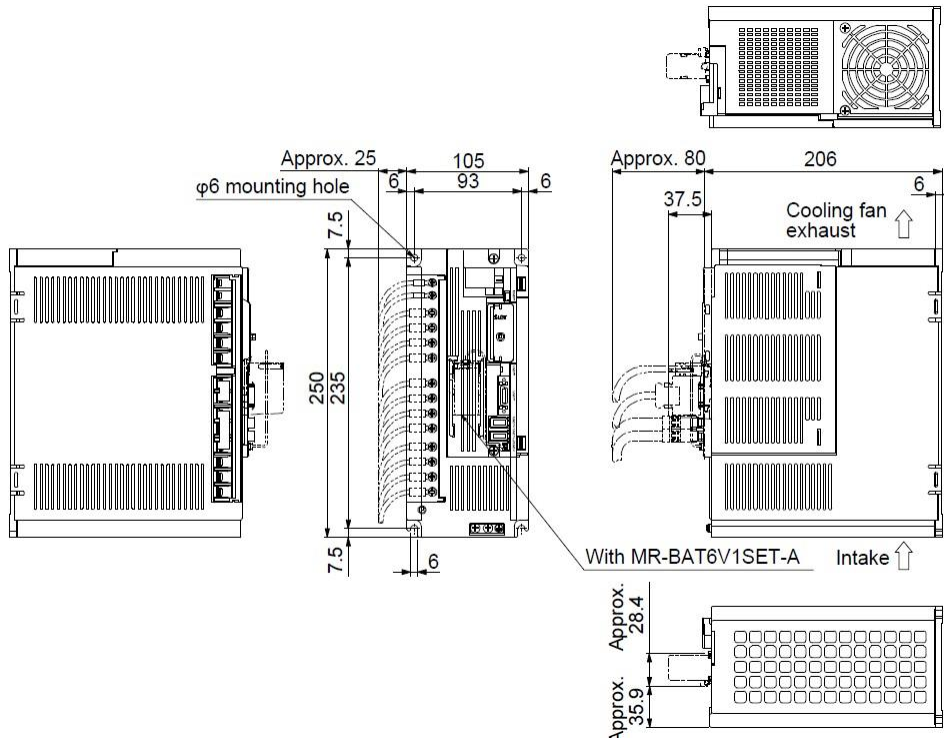


- MR-J4-200TM / MR-J4-200TM4 / MR-J4-350TM

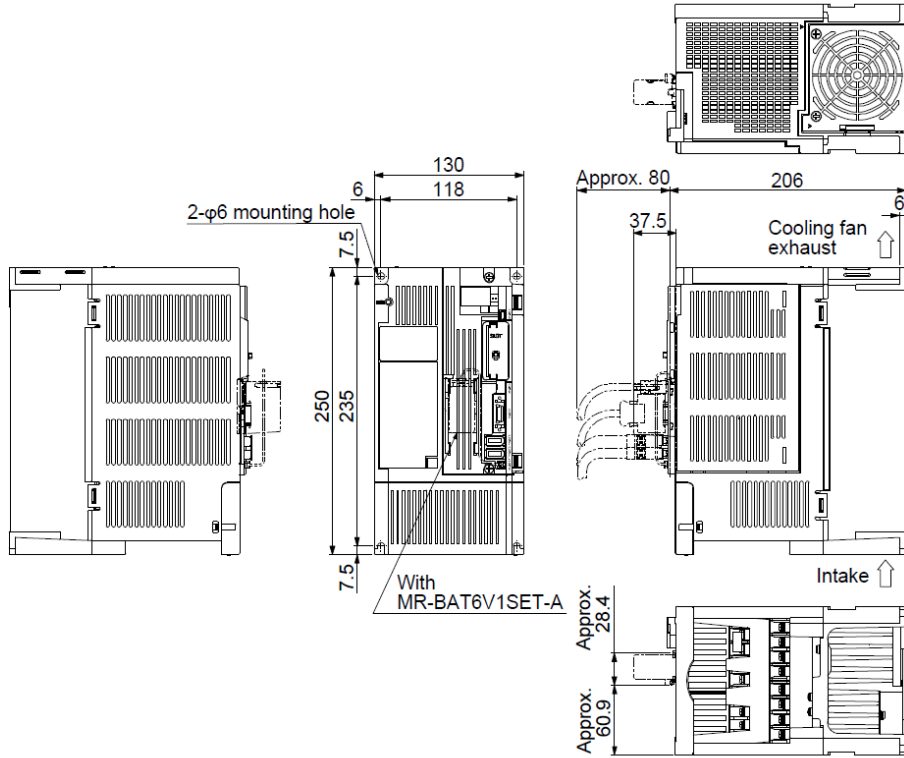
[Unit: mm]



- MR-J4-500TM / MR-J4-350TM4



- MR-J4-500TM4



- MR-J4-700TM

