

Armoire électrique ServoSPATZCLL-R pour applications robotiques

Cette armoire est destinée aux applications robotiques par la commande ServoSPATZM600LL. Selon vos projets, elle s'adapte à une pluralité de cas particuliers. Pour le soudage de pièces en aciers revêtues ou d'aluminium par exemple, il existe (sur demande) une option pour le raccord d'une rodeuse.

La puissance maximale des transformateurs connectés se monte à 150 kVA. La livraison comprend l'accueil de la commande ServoSPATZM600LL et les relais de découplage pour capteurs et entrées/sorties. Quant au raccord des câbles (réseau, étoupe et des connecteurs à fiches). La poignée du commutateur principal (avec déclenchement à minimum de tension) est localisée dans la porte de l'armoire.

L'organe de puissance pour le réglage de la commande est refroidi par un ventilateur, qui se trouve à l'arrière de l'armoire sous un couvercle. L'air de refroidissement est aspiré par la droite et évacué par la gauche.

La fixation des câbles est prévue par des presse-étoupes. En option, il est possible d'utiliser des connecteurs pour relier les câbles des transformateurs, commande et circuit primaire. Si le circuit secondaire du transformateur n'est pas mis à la terre directement, mais par une résistance, vous aurez besoin de l'option de l'unité de surveillance de courant de défaut (supervision du courant différentiel avec déclenchement 30 mA pour C.C., C.A. et courants C.A. 1 000 Hz). D'autres accessoires en vente séparée: Socles de montage au niveau du sol (hauteur 85 et 585 mm) ou mise dos à dos de deux unités.



Résumé des caractéristiques:

- Dimensions L X H X P : 675 x 600 x 520 mm
 - Barre collectrice à l'arrière
 - Deux poignées aux panneaux latéraux
 - Deux anneaux à vis à la face supérieure
- Commutateur principal avec déclenchement à minimum de tension, poignée dans la porte
- Alimentation externe 24 V C.C., p.ex. par un robot
- Entrées de câbles par vissages à l'arrière de l'armoire:
 - 2 x M40 pour réseau et transformateur
 - 1 x M25 et 5 x M16 pour câbles de réglage et de signalerie
 - Une entrée pour quatre canaux de données
- Refroidissement par deux ventilateurs, protégés contre blocage



Options:

- Surveillance de courant différentiel, sensitive à tous-courants, 30 mA
(requis dans le cas où le raccord secondaire du transformateur est mis à la terre par une résistance)
- Alimentation interne 24 V C.C., 10 A
- Au lieu des vissages, la connexion des câbles est possible par des connecteurs à fiches:
 - Connecteur MC à 5 pôles contact au réseau 3 ~ 400 V
 - A chaque pince un connecteur à fiches MC à 3 pôles, contact au raccord du transformateur
 - Connecteur à fiches incorporé HAN DD à 24 pôles, contact au couplage d'entrées/sorties
- Prise CEE 16 A (avec fusible 16 A) pour la connexion au réseau du robot
- Connexion et commande d'électrodes:
 - Commutateur de protection de moteur
 - Contacteur d'isolement
 - Sorties de réglage
 - Entrées de supervision
 - Connecteur à fiches HAN 10B pour réseau et entrées/sorties
- Prise de service 230 V ~400 VA à l'intérieur
- Socle de montage, hauteur à sélectionner entre 85, 185, 285, 385, 485 or 585 mm (3.3, 7.3, 11.2, 15.2, 19.0 or 23.0 in)
- Deux poignées à clapets pour les faces latérales
- Socles d'adaptation pour des différentes armoires de robot
- Socles sur galets

