



## esiMot M

### Servomoteur décentralisé

- Moteur sans balais avec électronique de pilotage intégrée
- Mode régulation position ou couple/vitesse
- Régulation numérique 4Q
- Fonctions diagnostic et statuts par DEL
- Entrées-sorties digitales (24 V)
- Liaison de paramètres RS232
- Alimentation moteur 24 - 60 V DC
- Alimentation logique séparée
- Protégé contre les inversions de polarité

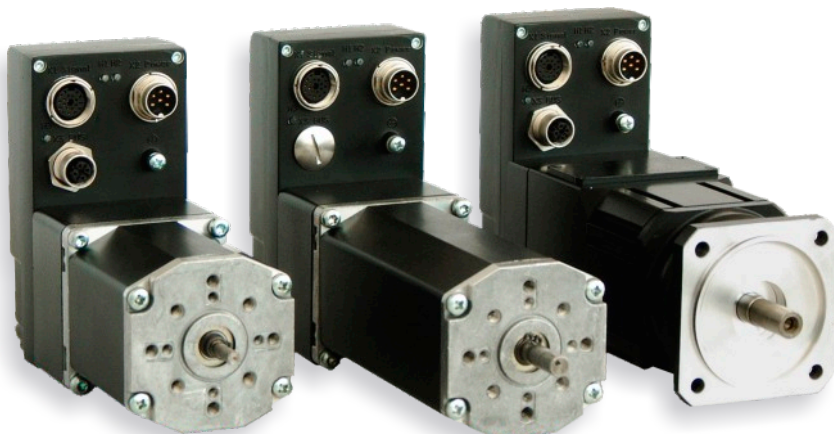
#### Options:

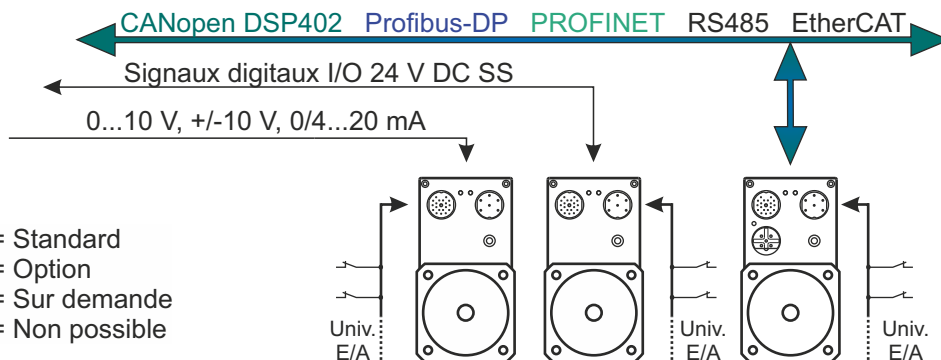
- Valeur de consigne analogique  
+/- 10 V DC / 0...10 V DC avec signal de sens  
0/4...20 mA
- Recettes programmables (Interface PLC)
- Interface bus de terrain isolée galvaniquement  
Profibus-DP  
Profinet  
CANopen DSP402  
EtherCAT CoE  
RS485  
Adresse bus paramétrable par switch
- Safe Torque Off catégorie 3, niveau e (EN13849-1)
- Codeur incrémental / codeur absolu
- Frein de parking
- ATEX 114, Zone 2 et 22
- Réducteur planétaire et roue et vis

all-in-one  
Servomoteur  
haute dynamique  
120 - 600 W



ATEX 114





- ✓ = Standard
- = Option
- ◇ = Sur demande
- = Non possible

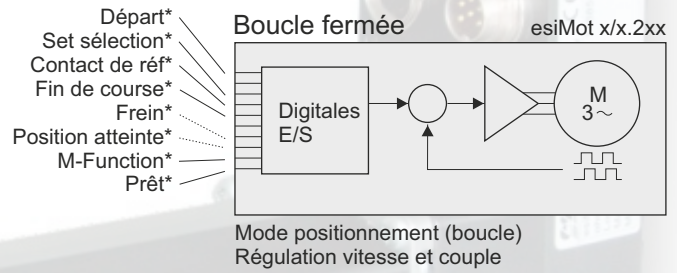
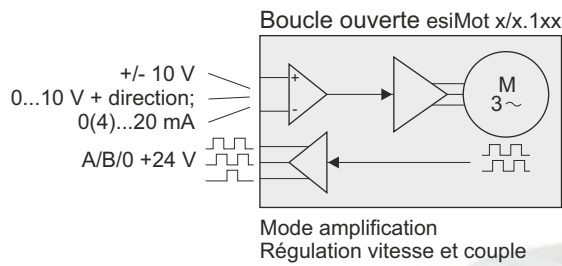
Caractéristiques	esiMot M - type	sans bus de terrain		avec bus
		esiMot x/x.1xx.xx Mode amplifié	esiMot x/x.2xx.xx Mode position	esiMot x/x.3-7xx.xx tous modes
Amplificateur servo intégré		✓	✓	✓
Logique de positionnement intégrée (boucle)		-	✓	✓
Régulation digitale vitesse et couple		✓	✓	✓
Aquisition de position				
- Codeur incrémental* (standard sur esiMot7/x)		□	□	□
- Codeur absolu multitour mécanique		-	□	□
Bus de terrain RS485, CANopen, PB, PN, EtherCAT		-	-	□
Valeur de consigne analogique		✓	-	◇
Entrées digitales		4	8	4 / ◇6
Sorties digitales		1	2	2 / ◇4
Sortie codeur A/B/0 24 V		✓	-	◇
Ballast et résistance intégrée		✓	✓	✓
Connexion pour Ballast extérieur		✓	✓	✓
Protection d'inversion de polarité		✓	✓	✓
Frein de parking		□	□	□
Interface de programmation RS232 (19,2 kbaud)		✓	✓	✓

Fonctions et programmation	Programmation / réglages des paramètres			
	- Interface RS232	✓	✓	✓
	- Bus de terrain RS485, CANopen, PB, PN, EtherCAT	-	-	✓
	- Position par apprentissage	-	✓	✓
	Gestion de la mise en référence	-	✓	✓
	Seuils limite (hardware et software)	-	✓	✓
	Gestion de freinage automatique	□	□	□
	Recettes programmables librement	-	15	15
	- Vitesse	-	✓	✓
	- Accélération / décélération (ajustable séparément)	-	✓	✓
	- Temps de séjour	-	✓	✓
	- Sorties digitales (M-fonctions)	-	✓	✓
	- Changement de recette à la volée	-	✓	✓
	Modes de régulation			
	- Arbre électrique / réducteur électronique	-	✓	✓
	- Vitesse / couple (régulation PI)	✓	✓	✓
	- Position absolue, relative, modulo (régulation P)	-	✓	✓

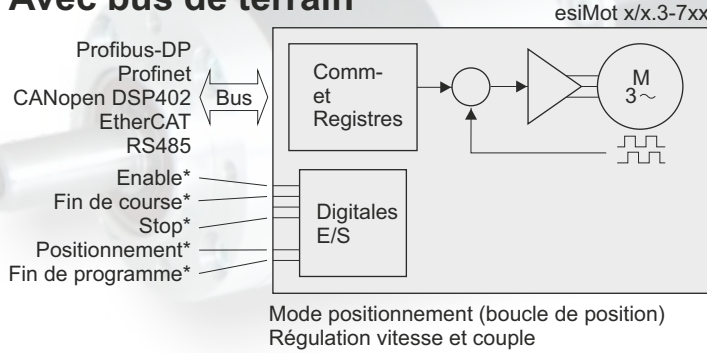
Surveillance	Status DEL			
		2	2	3
	Signalisation possible:			
	- Température moteur (I <sup>2</sup> t)	✓	✓	✓
	- Température moteur PTC (sur esiMot7)	✓	✓	✓
	- Température de l'étage de sortie	✓	✓	✓
	- Puissance ballast interne	✓	✓	✓
	- Sur tension / sous tension	✓	✓	✓
	- Compteur horaire	✓	✓	✓
	Plaque signalétique électronique	✓	✓	✓

Accessoires	Logiciel de paramétrage PC ServoLink				
		□	□	□	
		Câble de liaison confectionné	□	□	□
		Réducteur adaptés	□	□	□
	RS232-USB adaptateur	□	□	□	

# Sans bus de terrain



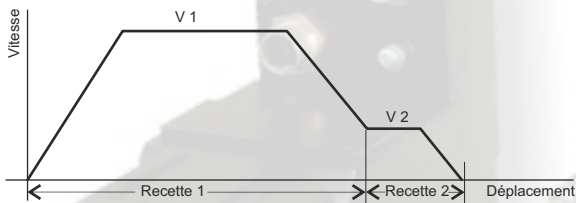
# Avec bus de terrain



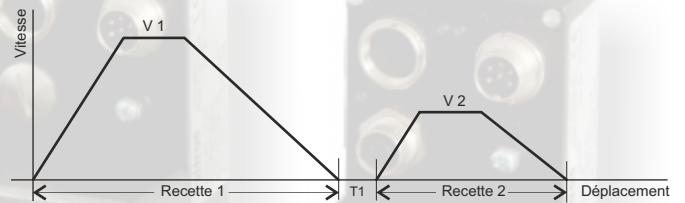
\*) Exemple de connexion;  
d'autres fonctions E/S sont envisageables

# Simple profil de motorisation:

Changement de profil à la volée

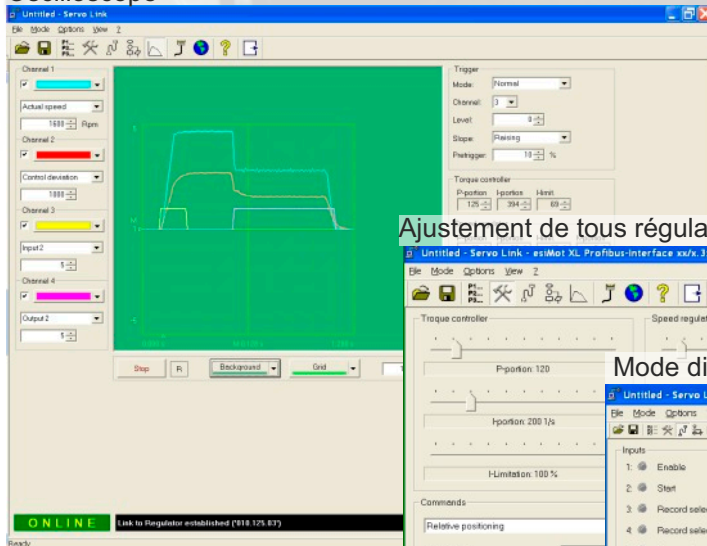


Changement de profil avec Stop intermédiaire

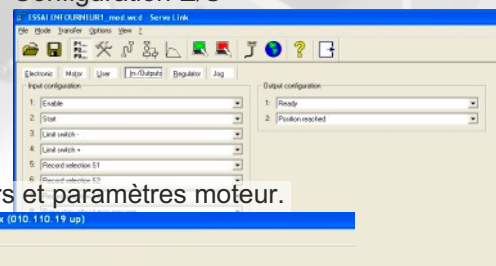


# Logiciel PC ServoLink:

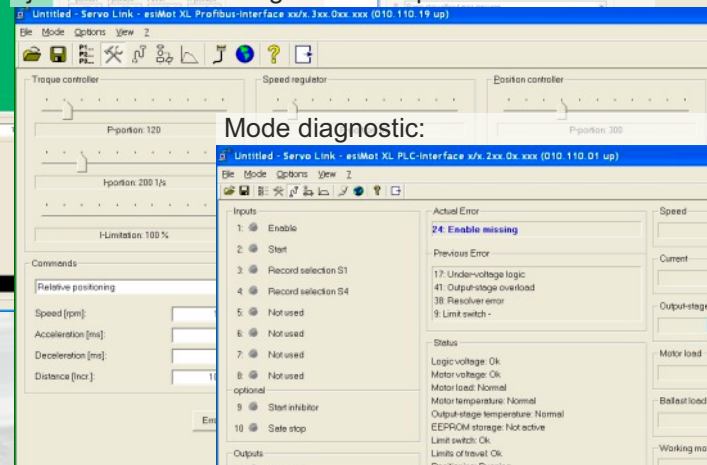
Oscilloscope



Configuration E/S



Ajustement de tous régulateurs et paramètres moteur.



Autres caractéristiques:

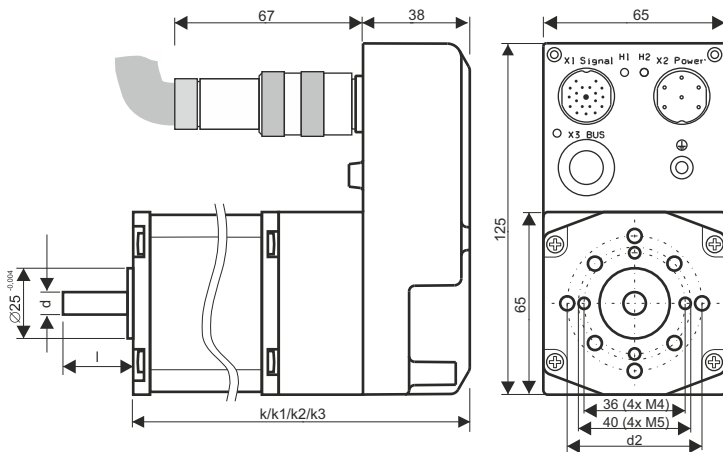
- Unités d'affichage
- Gestion projet
- Protection mot de passe
- Paramètres utilisateur
- Choix de langage Allemand / Anglais

## Données techniques:

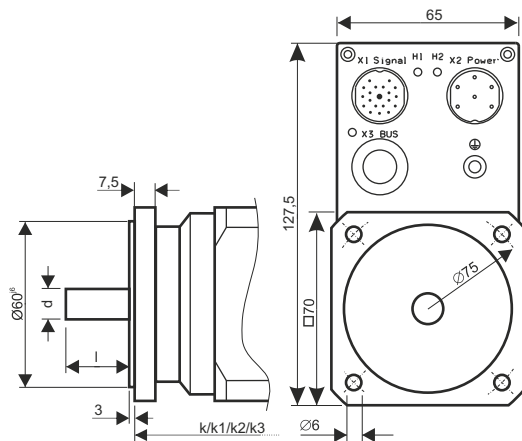
	24 V			48 V		60 V	
esiMot M taille	6/1	6/2	6/5	7/1	7/2	7/1	7/2
Puissance moteur (S3) [W]	120	180	260	500	400	600	480
Puissance utile [W]	70	110	200	340	300	430	380
Couple utile [Nm]	0,22	0,35	0,65	1,1	1,8	1,1	1,8
Couple transitoire [Nm]	0,50	0,70	1,2	1,6	2,3	1,6	2,3
Vitesse nominale [min <sup>-1</sup> ]	3000	3000	3000	3000	1600	3750	2000
Inertie [gcm <sup>2</sup> ]	71,6	128	172	530	530	530	530
Alimentation moteur [VDC]	24	24	48	48	48	60	60
Courant nominal [A]	4,0	5,6	3,5	9,0	8,0	9,0	8,0
Courant crête [A]	12	12	12	12	12	12	12
Alimentation logique (0,3A) [VDC]	24	24	24	24	24	24	24
Resolution sans codeur incr. [lpr]	30	30	30	-	-	-	-
Avec codeur incrémental [lpr]	2048	2048	2048	4096	4096	4096	4096
Avec codeur absolu [lpr]	4096	4096	4096	4096	4096	4096	4096
Classe de protection (voir montage)	IP 64	IP 64	IP 64	IP 64	IP 64	IP 64	IP 64
Masse approximative [kg]	1,37	1,8	2,3	2,3	2,3	2,3	2,3
Masse avec frein approx. [kg]	2,0	2,4	2,9	2,9	2,9	2,9	2,9

## Dimensions:

esiMot 6



esiMot 7

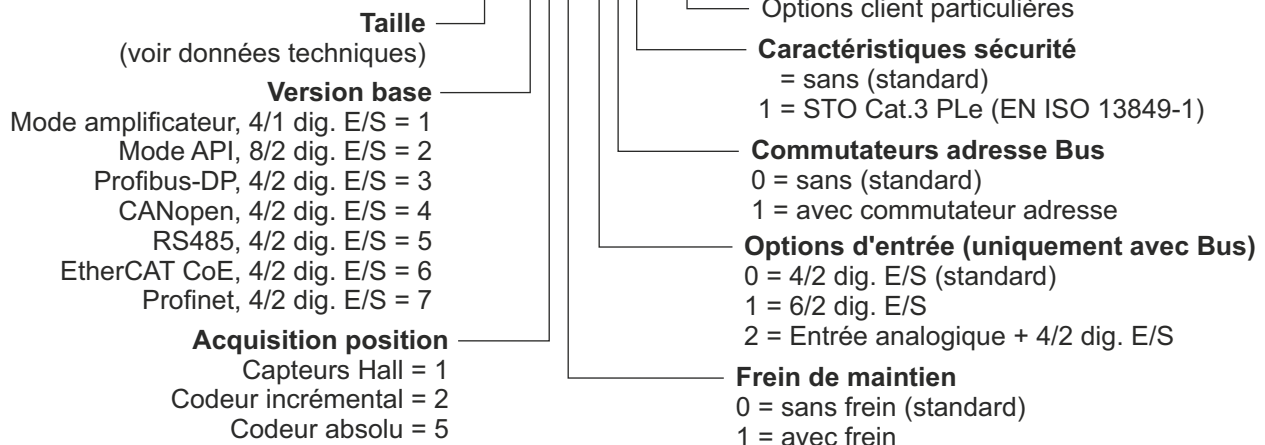


Taille	d	l	d2	k	k1	k2	k3
esiMot 6/1	5	20	48 (4xM5)	148	188	188	sur demande
esiMot 6/2	5	20	48 (4x/A4,66)	173	213	213	sur demande
esiMot 6/5	8	25	48 (4xM5)	198	238	238	sur demande
esiMot 7/x	11	20	-	186	236	199	249

k = Capteurs à effet Hall / codeur incrémental  
 k1 = C. à e. H. / codeur incrémental + frein  
 k2 = Codeur absolu  
 k3 = Codeur absolu + frein

## Références à la commande:

esiMot x/x.xxx.xxX.xxx — Omis dans la conception standard



Toutes les indications dans cette dépliant ont un caractère informatif sans l'assurance des caractéristiques. Des modifications sans annonce réserver.

**esitron-electronic GmbH**

Ernst-Zimmermann-Str. 18 Tel. +49(0)7541-6000-0  
 D-88045 Friedrichshafen Fax +49(0)7541-6000-11  
 Internet: www.esitron.de E-Mail: info@esitron.de

France: **ICA Systèmes Motion**

Tél : +33 (0)390 22 66 83  
 Fax: +33 (0)390 22 66 84  
 E-Mail: info@icacontact.fr