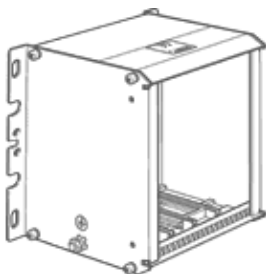


# Sterownik napędu - obudowa SPC200-CPU-4

Numer części: 170173

FESTO

dla 4 pozycji na karty.



## Karta danych

Cecha	Wartość
Liczba ustawień ruchu dla wybranego zbioru	Maks. 32 przez lokalne Wej./Wyj. Maks. 1000 przez Fieldbus
Łączna ilość napędów pozycjonowanych	4
Liczba rejestrów pozycji na oś	100
Liczba rejestrów indeksu	100
Liczba znaczników	64
Liczba cykli bezpieczeństwa	> 100 000
Liczba programów startowych	2
Klasy rozkazów	Rozkazy pozycjonowania Rozkazy wejść/wyjść Rozkazy rejestrowe Sekwencja rozkazów
Tryby pracy	Wybór zestawu Start/Stop
System operacyjny	Festo OS 4.6x
Kopia bezpieczeństwa danych	Pamięć Flash
Maks. liczba wej./wyj. w linii AIF	16 wejść 16 wyjść
Maks. liczba wej./wyj. przy Fieldbus	64 wejścia 64 wyjścia
Maks. liczba wej./wyj. lokalnych	40 wejść 32 wyjścia
Maks. liczba ustawień NC przez program	1 000
Maks. liczba pneumatycznych napędów pozycjonowanych	4
Maks. liczba napędów pozycjonowanych z silnikiem skokowym	3
Maks. liczba programów przy start/stop	100
Maks. liczba ustawień NC, łączna	2 000
Typ procesora	Cyfrowy procesor sygnałowy
Pamięć programu i danych	20 kByte
Język programowania	Programowanie NC podobnie do DIN 66025
Sygnały sterujące przy start/stop	ENABLE READY START/RESET STOP RESET MC_A/B SYNC_IA/B SYNC_OA/B
Sygnały sterujące dla wybranego zbioru ruchu	ENABLE READY STOP RESET RECBIT1..5 CLK_A/B

Cecha	Wartość
	RC_A/B ACK_A/B
Głębokość zagnieżdżenia dla podprogramów	do 4
Typowy czas próbkowania sterownika	1.5 ms
Typowy czas cyklu sterownika	2 ms
Zasilanie elektryczne	Przez zasilanie komponentów
Pobór prądu, CPU z modułem zasilania elektr.	100 mA
Odporność na ciągłe drgania wg DIN/IEC 68 Część 2-82	Przetestowany zgodnie z poziomem ważności 2
Względna wilgotność powietrza	0 - 95 % Bez kondensacji
Stopień ochrony	IP20 Z pełnym wyposażeniem jednostki podstawowej Zgodnie z IEC 60529
Odporność na drgania wg DIN/IEC 68 Część 2-6	Testowany zgodnie z poziomem ostrości 1
Temperatura otoczenia	-5 ... 50 °C
Ciężar elementu	675 g