Manipulador cartesiano EXCM-30-Cód. do item: 2226101





Ficha técnica

Estágio final de amplificador de potência PWM MOSFET Controlador e posição P Regulador de velocidade PI Regulador de velocidade PI Regulador de velocidade PI Regulador de velocidade PI Regulador de volocidade P	Característica	Valor
Controlador em cascata com Controlador de posição P Regulador de velocidade PI Regulador de velocidade PI Regulador de corrente PI Micropasso, 2000 passo/U Posição de instalação Indiferente Sensor de posição Encoder Integrada Monitoramento I²t Monitoramento l²t Monitoramento de temperatura Monitoramento de la corrente Detecção de falha de tensão Monitoramento de acorrente Detecção de falha de tensão Monitoramento de proteção Integrado Interpolação Int	Tamanho	30
Posição de instalação Encoder Filtro de rede Integrada Função de proteção Monitoramento l²t Monitoramento de temperatura Monitoramento de temperatura Monitoramento de temperatura Monitoramento de corrente Detecção de falha de tensão Monitoramento de seguimento Detecção de falha de tensão Monitoramento de erro de seguimento Detecção de falha de tensão Monitoramento de erro de seguimento Detecção de falha de tensão Monitoramento de erro de seguimento Detecção de posição final do software Estrutura Manipulador cartesiano Interpolação linear Fipo de motor Modo de posicionamento Modo de seleção de conjunto Transmitri a posição diretamente Função de segurança Safe Torque Off (STO) Segmento 7 LED Aceleração máx. 10 m/s²20 m/s² Velocidade máxima 0.5 m/s1 m/s Repetibilidade 20,05 mm Resistência de frenagem 15 Ohm Características das saídas lógicas digitais separados de modo não galvânico Fempo de ativação 100 mA Fensão nominal de alimentação de carga DC 24 V48 V	Modo do controlador	Controlador em cascata com Controlador de posição P Regulador de velocidade Pl
Ensor de posição Encoder integrada Monitoramento l≥t Monitoramento de temperatura Monitoramento de temperatura Monitoramento de temperatura Monitoramento de esequimento Detecção de falha de tensão Monitoramento de esequimento Detecção de falha de tensão Monitoramento de erro de seguimento Detecção de falha de tensão Monitoramento de erro de seguimento Detecção da posição final do software Estrutura Manipulador cartesiano Interpolação linear lipo de interpolação linear Modo de passo Modo de posicionamento Modo de seleção de conjunto Transmitria a posição diretamente sunção de segurança Safe Torque Off (STO) Aceleração máx. Segmento 7 LED Aceleração máx. 10 m/s²20 m/s² Aceleriação máx. 10 m/s²20 m/s² Aceleriação de frenagem 15 Ohm Características das saídas lógicas digitais separados de modo não galvânico fempo de ativação 100 mA Fensão nominal de alimentação lógica CC 24 V Fensão nominal de alimentação de carga DC 24 V48 V	Modo de operação	Micropasso, 2000 passo/U
integrada Monitoramento l²t Monitoramento da corrente Detecção de proteção Monitoramento da corrente Detecção de falha de tensão Monitoramento de emperatura Monitoramento de entre de seguimento Detecção de falha de tensão Monitoramento de erro de seguimento Detecção de posição final do software Estrutura Manipulador cartesiano Interpolação linear Modo de posicionamento Modo de posicionamento Modo de posicionamento Modo de seleção de conjunto Transmitir a posição diretamente Função de segurança Safe Torque Off (STO) Segmento 7 LED Aceleração máx. 10 m/s²20 m/s² Aceleração máx. 20.5 m/s1 m/s Repetibilidade 40,05 mm Resistência de frenagem 15 Ohm Características das saídas lógicas digitais separados de modo não galvânico fempo de ativação 100% Corrente máxima das saídas lógicas digitais fempo de ativação 100 mA fensão nominal de alimentação de carga DC 24 V48 V	Posição de instalação	Indiferente
Monitoramento l²t Monitoramento de temperatura Monitoramento da corrente Detecção de falha de tensão Monitoramento de erro de seguimento Detecção da posição final do software Estrutura Manipulador cartesiano Interpolação linear Motor de passo Modo de seleção de conjunto Transmitir a posição diretamente Euroção de segurança Safe Torque Off (STO) Acceleração máx. Do m/s²20 m/s² Velocidade máxima Do 5 m/s1 m/s Repetibilidade Do 5 m/s1 m/s Resistência de frenagem Do 4 modo Características das saídas lógicas digitais Pompo de ativação Do mA Gensão nominal de alimentação de carga DC Ave48 V	Sensor de posição	Encoder
Monitoramento de temperatura Monitoramento da corrente Detecção de falha de tensão Monitoramento de erro de seguimento Detecção de falha de tensão Monitoramento de erro de seguimento Detecção da posição final do software Estrutura Manipulador cartesiano Interpolação linear Interpolação linear Interpolação linear Modo de posicionamento Modo de seleção de conjunto Transmitir a posição diretamente Sunção de segurança Safe Torque Off (STO) Acceleração máx. Segmento 7 LED Acceleração máx. 10 m/s²20 m/s² Velocidade máxima 0.5 m/s1 m/s Repetibilidade 20,05 mm Resistência de frenagem 15 Ohm Características das saídas lógicas digitais separados de modo não galvânico Irempo de ativação Corrente máxima das saídas lógicas digitais Interpolação linear Interpolação logica CC 24 V Irensão nominal de alimentação lógica CC 24 V Irensão nominal da alimentação de carga DC	Filtro de rede	integrada
Interpolação linear Motor de passo Motor de passo Modo de posicionamento Modo de seleção de conjunto Transmitir a posição diretamente Função de segurança Safe Torque Off (STO) Aceleração máx. Aceleração máx. Interpolação diretamente Safe Torque Off (STO) Segmento 7 LED Aceleração máx. Interpolação de carga DC Motor de passo Safe Torque Off (STO) Segmento 7 LED Segme	Função de proteção	Monitoramento de temperatura Monitoramento da corrente Detecção de falha de tensão Monitoramento de erro de seguimento
Modo de posicionamento Modo de posicionamento Modo de seleção de conjunto Transmitir a posição diretamente Safe Torque Off (STO) Segmento 7 LED Aceleração máx. 10 m/s²20 m/s² Velocidade máxima 0.5 m/s1 m/s Repetibilidade 40,05 mm Características das saídas lógicas digitais separados de modo não galvânico Tempo de ativação Corrente máxima das saídas lógicas digitais femsão nominal de alimentação lógica CC Yeu v48 V	Estrutura	Manipulador cartesiano
Modo de posicionamento Modo de seleção de conjunto Transmitir a posição diretamente Safe Torque Off (STO) Segmento 7 LED Aceleração máx. 10 m/s²20 m/s² Velocidade máxima 0.5 m/s1 m/s Repetibilidade ±0,05 mm Resistência de frenagem 15 Ohm Características das saídas lógicas digitais separados de modo não galvânico Tempo de ativação 100% Corrente máxima das saídas lógicas digitais 100 mA Tensão nominal de alimentação de carga DC 24 V48 V	Tipo de interpolação	Interpolação linear
Transmitir a posição diretamente Safe Torque Off (STO) Indicação Segmento 7 LED Aceleração máx. 10 m/s²20 m/s² Velocidade máxima 0.5 m/s1 m/s Repetibilidade ±0,05 mm Resistência de frenagem 15 Ohm Características das saídas lógicas digitais separados de modo não galvânico Tempo de ativação 100% Corrente máxima das saídas lógicas digitais 100 mA Tensão nominal de alimentação lógica CC 24 V Tensão nominal da alimentação de carga DC Segmento 7 LED 10 m/s²20 m/s² 10 m/s 10 m/s 10 m/s 10 m/s 24 V 24 V48 V	Tipo de motor	Motor de passo
Segmento 7 LED Aceleração máx. 10 m/s²20 m/s² /elocidade máxima 0.5 m/s1 m/s Repetibilidade ±0,05 mm Características das saídas lógicas digitais fempo de ativação 100% Corrente máxima das saídas lógicas digitais fensão nominal de alimentação lógica CC 24 V Fensão nominal da alimentação de carga DC 24 V48 V	Modo de posicionamento	
LED Aceleração máx. 10 m/s²20 m/s² Velocidade máxima 0.5 m/s1 m/s Repetibilidade ±0,05 mm Resistência de frenagem 15 Ohm Características das saídas lógicas digitais separados de modo não galvânico 100% Corrente máxima das saídas lógicas digitais 100 mA Tensão nominal de alimentação lógica CC 24 V Tensão nominal da alimentação de carga DC 24 V48 V	Função de segurança	Safe Torque Off (STO)
Velocidade máxima 0.5 m/s1 m/s 20,05 mm Resistência de frenagem 15 Ohm Características das saídas lógicas digitais Fempo de ativação 100% Corrente máxima das saídas lógicas digitais 100 mA Fensão nominal de alimentação lógica CC 24 V Fensão nominal da alimentação de carga DC 24 V48 V	Indicação	
Repetibilidade ±0,05 mm Resistência de frenagem 15 Ohm Características das saídas lógicas digitais separados de modo não galvânico Tempo de ativação 100% Corrente máxima das saídas lógicas digitais 100 mA Tensão nominal de alimentação lógica CC 24 V Tensão nominal da alimentação de carga DC 24 V48 V	Aceleração máx.	10 m/s²20 m/s²
Resistência de frenagem 15 Ohm Características das saídas lógicas digitais separados de modo não galvânico 100% Corrente máxima das saídas lógicas digitais 100 mA Tensão nominal de alimentação lógica CC 24 V Tensão nominal da alimentação de carga DC 24 V48 V	Velocidade máxima	0.5 m/s1 m/s
Características das saídas lógicas digitais Fempo de ativação 100% Corrente máxima das saídas lógicas digitais 100 mA Fensão nominal de alimentação lógica CC 24 V Fensão nominal da alimentação de carga DC 24 V48 V	Repetibilidade	±0,05 mm
Tempo de ativação 100% Corrente máxima das saídas lógicas digitais 100 mA Tensão nominal de alimentação lógica CC 24 V Tensão nominal da alimentação de carga DC 24 V48 V	Resistência de frenagem	15 Ohm
Corrente máxima das saídas lógicas digitais 100 mA Tensão nominal de alimentação lógica CC 24 V Tensão nominal da alimentação de carga DC 24 V48 V	Características das saídas lógicas digitais	separados de modo não galvânico
Tensão nominal de alimentação lógica CC 24 V Tensão nominal da alimentação de carga DC 24 V48 V	Tempo de ativação	100%
Tensão nominal da alimentação de carga DC 24 V48 V	Corrente máxima das saídas lógicas digitais	100 mA
· -	Tensão nominal de alimentação lógica CC	24 V
nterface de parametrização Ethernet	Tensão nominal da alimentação de carga DC	24 V48 V
	Interface de parametrização	Ethernet

Característica	Valor
Controle de posição	sim
Ethernet, protocolos compatíveis	TCP/IP
Área permitida de tensão lógica	± 15 %
Marca CE (ver declaração de conformidade)	conforme a diretiva EU-EMV
Marca UKCA (ver declaração de conformidade)	conforme regulamentação do Reino Unido para EMV
Conformidade LABS	VDMA24364-Zona III
Temperatura de armazenamento	-10 °C60 °C
Umidade relativa do ar	0 - 90% sem condensação
Nível de ruído	52 dB(A)
Grau de proteção	IP20
Temperatura ambiente	10 °C45 °C
Torque de retenção do motor	0.5 Nm
Torque de acionamento máx.	0.2 Nm
Força máx. Fz	1345 N
Torque máximo Mx	5.5 Nm
Torque máximo My	10.9 Nm
Torque máx. Mz	5.5 Nm
Força máx. de processo na direção Z	100 N
Torque nominal	0.04 Nm
Valor de referência de carga nominal, horizontal	3 kg
Valor de referência de carga nominal, vertical	2 kg
Constante de avanço	38 mm/U
Quantidade de saídas digitais 24 V CC	5
Número de entradas lógicas digitais	8
Perfil de comunicação	FHPP
Acoplamento de processo	Acoplamento I/O Para 31 conjuntos
Especificação da entrada lógica	Seguindo o exemplo de IEC 61131-2
Faixa operacional da entrada lógica	24 V
Características da entrada lógica	Conectado galvanicamente com potencial de lógica
Lógica de comutação de entradas	NPN (comutação para menos) PNP (comutação positiva)
Lógica de comutação de saídas	NPN (comutação negativa) PNP (comutação positiva)
Interface de comunicação de lógica	CAN DS 301 E/S 31pos Ethernet - TCP/IP
Tipo de fixação	Fixação para perfil
Indicação sobre os materiais	Conformidade RoHS