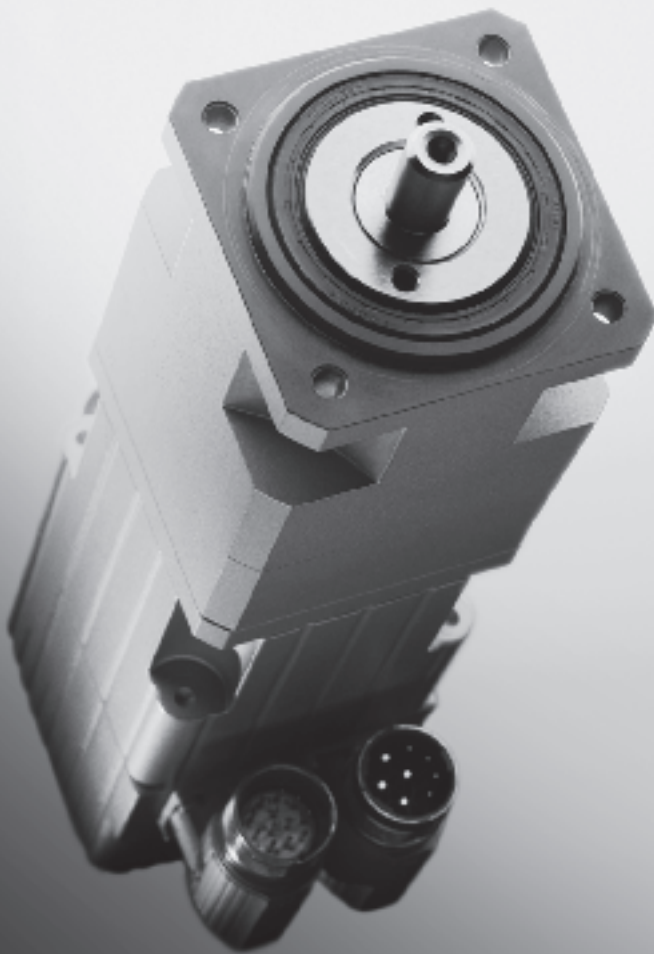


Servomotori MTR-AC

FESTO



- **Elevata precisione di posizionamento**
- **Coppie elevate**
- **Grande dinamicità**
- **Combinazioni preconfigurate di motori e controllori**

Servomotori MTR-AC

Caratteristiche

FESTO

Come si presenta

Motori brushless MTR-AC

→ 5 / 2.2-19

- Prodotto globale per la tecnica di posizionamento
- Senza/con freno
- Senza/con riduttore
- Soluzione compatta e potente
- Grande dinamicità
- Elevati valori di coppia a tutte le velocità
- Eccellenti caratteristiche di posizionamento



Flangia motore MTR-FL

→ 5 / 2.2-24

- Flange adatte per tutte le combinazioni asse-motore



Cavi motore KMTR-AC/KRES-AC/KSEC-AC

→ 5 / 2.2-25

- Cavi schermati
- Utilizzabili a -40 ... +125 °C
- Adatti per posa mobile
- Grado di protezione IP 54



Driver motore SEC-AC

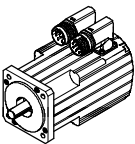
→ 5 / 2.2-26

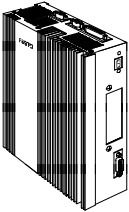
- Prodotto globale per la tecnica di posizionamento
- Gruppo compatto di facile installazione
- Parametri di regolazione preselezionati in rapporto all'asse impiegati
- Accessori elettrici preassemblati pronti per il collegamento
- Fissaggio su guida profilata
- Connessione Fieldbus su richiesta



Servomotori MTR-AC

Parametri di selezione

	Esecuzione motore	Coppia di frenatura M ₀ in Nm	con riduttore, Rapporto 4:1	con freno	→ Pagina
	MTR-AC-55-3S-AA	0,98	-	-	5 / 2.2-19
	MTR-AC-55-3S-AB	0,98	-	■	
	MTR-AC-55-3S-GA	3,7	■	-	
	MTR-AC-55-3S-GB	3,7	■	■	
	MTR-AC-70-3S-AA	1,64	-	-	
	MTR-AC-70-3S-AB	1,64	-	■	
	MTR-AC-70-3S-GA	6,4	■	-	
	MTR-AC-70-3S-GB	6,4	■	■	
	MTR-AC-100-3S-AA	4,74	-	-	
	MTR-AC-100-3S-AB	4,74	-	■	
	MTR-AC-100-3S-GA	18,5	■	-	
	MTR-AC-100-3S-GB	18,5	■	■	
	MTR-AC-100-5S-AA	12,53	-	-	
	MTR-AC-100-5S-AB	12,53	-	■	
	MTR-AC-100-5S-GA	49,1	■	-	
	MTR-AC-100-5S-GB	49,1	■	■	

	Esecuzione driver motore	Potenza nominale in VA	Potenza massima in VA	Posizioni programmabili	Interfaccia Fieldbus	→ Pagina
	SEC-AC-305/P01	1000	3000	16	-	5 / 2.2-26
	SEC-AC-508/P01	4000	9000	16	-	
	SEC-AC-305-PB-P01	1000	3000	16	Profibus DP	
	SEC-AC-508-PB-P01	4000	9000	16	Profibus DP	
	SEC-AC-305-CO-P01	1000	3000	16	CANopen	
	SEC-AC-508-CO-P01	4000	9000	16	CANopen	

Servomotori MTR-AC

Parametri di selezione

FESTO

Combinazioni possibili					
Motore	MTR-AC-55-3S-AA ¹⁾ MTR-AC-55-3S-AB ¹⁾	MTR-AC-55-3S-GA MTR-AC-55-3S-GB	MTR-AC-70-3S-AA MTR-AC-70-3S-AB	MTR-AC-70-3S-GA ²⁾ MTR-AC-70-3S-GB ²⁾	→ Pagina
Driver motore					
SEC-AC-305	■	■	■	■	5 / 2.2-26
SEC-AC-508	-	-	-	-	
Cavo motore					
KMTR-AC-...	■	■	■	■	5 / 2.2-21
KRES-AC-...	■	■	■	■	
KSEC-AC-...	■	■	■	■	
Flangia motore					
MTR-FL28-AC55	■	-	-	-	5 / 2.2-24
MTR-FL30-AC55	■	-	-	-	
MTR-FL44-AC55	■	-	-	-	
MTR-FL44-PL60	-	■	-	-	
MTR-FL44-AC70	-	-	■	■	
MTR-FL64-AC70	-	-	-	■	
Attuatori elettromeccanici					
DGE-12-...-ZR	■	-	-	-	5 / 2.1-2 www.festo.it
DGE-18-...-ZR	■	-	-	-	
DGE-25-...-ZR	-	-	■	■	
DGE-25-...-RF	-	■	■	■	5 / 2.1-2 www.festo.it
DGEA-18-...-ZR	-	■	-	-	5 / 2.1-92 www.festo.it
DGEA-25-...-ZR	-	-	-	■	
DGE-18-...-SP	■	-	-	-	5 / 2.1-114 www.festo.it
DGE-25-...-SP	■	-	-	-	
DGE-40-...-SP	-	-	■	-	

- 1) Con l'asse DGE-12-...-ZR deve essere impiegata la flangia motore MTR-FL30-AC55.
Con l'asse DGE-18-...-SP deve essere impiegata la flangia motore MTR-FL28-AC55.
Con l'asse DGE-18-...-ZR o DGE-25-...-SP deve essere impiegata la flangia motore MTR-FL44-AC55.
- 2) Con l'asse DGE-25-...-ZR o DGE-25-...-RF deve essere impiegata la flangia motore MTR-FL44-AC70.
Con l'asse DGEA-25-...-ZR deve essere impiegata la flangia motore MTR-FL64-AC70.

Servomotori MTR-AC

Parametri di selezione e composizione del codice

Combinazioni possibili					
Motore	MTR-AC-100-3S-AA MTR-AC-100-3S-AB	MTR-AC-100-3S-GA ¹⁾ MTR-AC-100-3S-GB ¹⁾	MTR-AC-100-5S-AA MTR-AC-100-5S-AB	MTR-AC-100-5S-GA ²⁾ MTR-AC-100-5S-GB ²⁾	→ Pagina
Driver motore					
SEC-AC-305	■	■	-	-	5 / 2.2-26
SEC-AC-508	-	-	■	■	
Cavo motore					
KMTR-AC-...	■	■	■	■	5 / 2.2-21
KRES-AC-...	■	■	■	■	
KSEC-AC-...	■	■	■	■	
Flangia motore					
MTR-FL64-AC100	■	■	■	■	5 / 2.2-24
MTR-FL118-AC100	-	■	-	■	
Attuatori elettromeccanici					
DGE-40-...-ZR	■	■	■	■	5 / 2.1-2 www.festo.it
DGE-63-...-ZR	-	-	-	■	
DGE-40-...-RF	-	■	■	-	5 / 2.1-2 www.festo.it
DGE-63-...-RF	-	■	-	■	
DGEA-40-...-ZR	-	-	-	■	5 / 2.1-92 www.festo.it
DGE-40-...-SP	■	-	-	-	
DGE-63-...-SP	-	-	■	-	5 / 2.1-114 www.festo.it

- 1) Con l'asse DGE-40-...-ZR o DGE-40-...-RF deve essere impiegata la flangia motore MTR-FL64-AC100.
 Con l'asse DGE-63-...-RF deve essere impiegata la flangia motore MTR-FL118-AC100.
 2) Con l'asse DGE-40-...-ZR deve essere impiegata la flangia motore MTR-FL64-AC100.
 Con l'asse DGE-63-...-ZR, DGE-63-...-RF o DGEA-40-...-ZR deve essere impiegata la flangia motore MTR-FL118-AC100.

MTR - AC - 55 - 3S - AB	
Tipo	MTR Motore
Tipo motore	AC Servomotore
Dimensione flangia	55 55 mm 70 70 mm 100 100 mm
Tensione nominale/Tipo di collegamento	3 320 V 5 560 V S Connettore
Funzione supplementare	A Nessuna funzione supplementare G Riduttore B Freno

Servomotori MTR-AC

Foglio dati

FESTO



Dati elettrici generali		MTR-AC-55-3S-...	MTR-AC-70-3S-...	MTR-AC-100-3S-...	MTR-AC-100-5S-...
Tensione nominale	[V]	325	325	325	560
Corrente nominale motore	[A]	1,4	4,3	5,0	4,3
Corrente di frenatura	[A]	2,15	5,07	6,7	8,43
Corrente di punta	[A]	6,4	10	20	16
Costante motore	[Nm/A]	0,457	0,32	0,711	1,49
Resistenza avvolgimento	[Ω]	9,6	1,91	1,5	1,205
Induttanza avvolgimento	[mH]	9,25	3,3	4,629	5,204
Potenza nominale	[W]	468	913	1417	2396
Tensione freno	[V cc]	24	24	24	24
Potenza freno	[W]	11	11	13	13

Dati meccanici generali		MTR-AC-55-3S-...	MTR-AC-70-3S-...	MTR-AC-100-3S-...	MTR-AC-100-5S-...
Coppia di frenatura	[Nm]	0,98	1,64	4,74	12,53
Coppia nominale	[Nm]	0,66	1,4	3,53	6,36
Numero giri nominale	[1/min]	6800	6250	4300	3600
Coppia di picco	[Nm]	2,8	3,1	12,2	23
Numero giri max.	[1/min]	8090	11640	5320	4550
Momento di inerzia azionamento	[kg cm ²]	0,2	0,4	2,6	6,8

Dati meccanici – Motori senza riduttore/senza freno		MTR-AC-55-3S-AA	MTR-AC-70-3S-AA	MTR-AC-100-3S-AA	MTR-AC-100-5S-AA
Carico radiale sull'albero ¹⁾	[N]	150	150	300	500
Carico assiale sull'albero	[N]	75	75	150	150
Peso	[kg]	1,5	2,0	4,68	9,1

Dati meccanici – Motori senza riduttore/con freno		MTR-AC-55-3S-AB	MTR-AC-70-3S-AB	MTR-AC-100-3S-AB	MTR-AC-100-5S-AB
Momento di inerzia di massa freno	[kg cm ²]	0,06	0,1	0,54	0,54
Carico radiale sull'albero ¹⁾	[N]	150	150	300	500
Carico assiale sull'albero	[N]	75	75	150	150
Peso	[kg]	1,7	2,2	5,24	9,7

1) Riferito al centro dell'albero

Servomotori MTR-AC

Foglio dati

Dati meccanici – Motori con riduttore/senza freno				
	MTR-AC-55-3S-GA	MTR-AC-70-3S-GA	MTR-AC-100-3S-GA	MTR-AC-100-5S-GA
Momento di inerzia di massa riduttore [kg cm ²]	0,093	0,2	0,6	0,6
Rapporto di riduzione	4:1	4:1	4:1	4:1
Rendimento riduttore	0,95	0,98	0,98	0,98
Gioco torsionale [arcmin]	20	3	3	3
Resistenza alla torsione [Nm/arcmin]	< 1,5	< 2,3	< 4,5	< 4,5
Carico radiale sull'albero ¹⁾ [N]	500	3000	4000	4000
Carico assiale sull'albero [N]	600	6000	9000	9000
Peso [kg]	2,4	5,0	8,98	13,4

Dati meccanici – Motori con riduttore/con freno				
	MTR-AC-55-3S-GB	MTR-AC-70-3S-GB	MTR-AC-100-3S-GB	MTR-AC-100-5S-GB
Momento di inerzia di massa riduttore [kg cm ²]	0,093	0,2	0,6	0,6
Rapporto di riduzione	4:1	4:1	4:1	4:1
Rendimento riduttore	0,95	0,98	0,98	0,98
Gioco torsionale [arcmin]	20	3	3	3
Resistenza alla torsione [Nm/arcmin]	< 1,5	< 2,3	< 4,5	< 4,5
Momento di inerzia di massa freno [kg cm ²]	0,06	0,1	0,54	0,54
Carico radiale sull'albero ¹⁾ [N]	500	3000	4000	4000
Carico assiale sull'albero [N]	600	6000	9000	9000
Peso [kg]	2,6	5,2	9,54	14

1) Riferito al centro dell'albero

Condizioni d'esercizio e ambientali				
	MTR-AC-55-3S-...	MTR-AC-70-3S-...	MTR-AC-100-3S-...	MTR-AC-100-5S-...
Trasduttore di posizione rotore	Resolver			
Tipo resolver	Transmitter/2pp			
Sensore di temperatura	PTC			
Classe di isolamento a norme VDE 60034	F			
Grado di protezione	senza riduttore con riduttore	IP54 IP43	IP54	
Omologazione UL	File Nr: E165 772			
Marchio CE	sì			
Temperatura ambiente [°C]	-40 ... +40 (max. 130 °C con sovradimensionamento)			
Temperatura di stoccaggio [°C]	-10 ... +60			
Umidità relativa dell'aria (senza formazione di condensa) [%]	... 90			

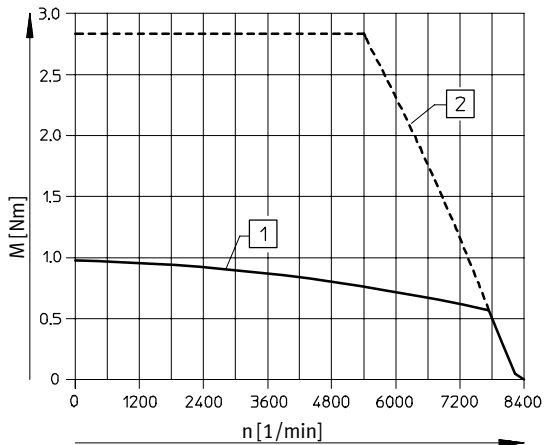
Dati tecnici del cavo				
	Composizione cavo	Temperatura ambiente	Adatto per posa mobile	Grado di protezione Connettore motore
KMTR-AC-...	4 x 0,25 mm ² + 4 x 1 mm ² , schermato	-40 ... +125 °C	■	IP54
KRES-AC-...	3 x (2 x 0,14 mm ²) + 2 x 0,5 mm ² , schermato	-40 ... +125 °C	■	IP54

Servomotori MTR-AC

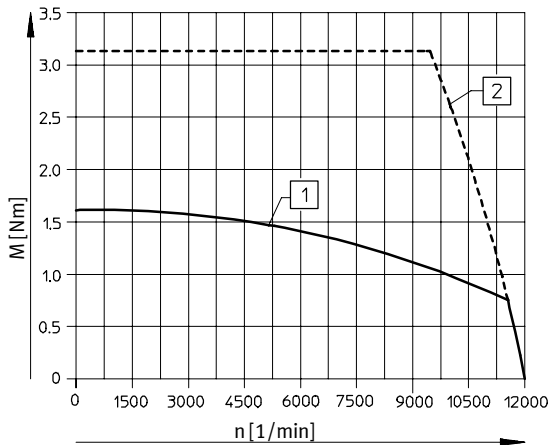
Foglio dati

Coppia M in funzione del numero di giri n

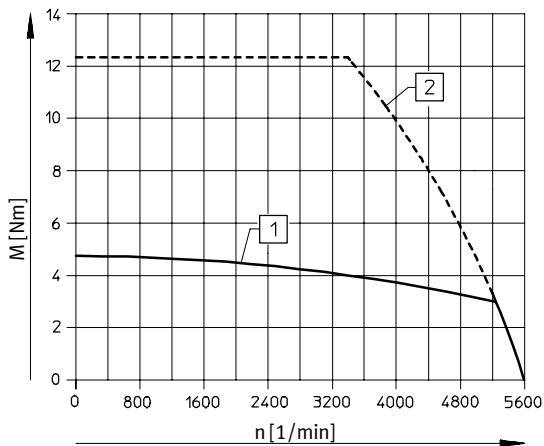
MTR-AC-55-...



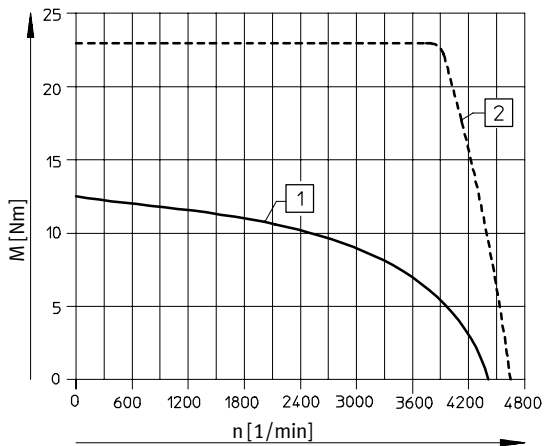
MTR-AC-70-...



MTR-AC-100-3S-...



MTR-AC-100-5S-...



- 1 Coppia nominale
- 2 Coppia di picco

Attenzione

Le curve caratteristiche si riferiscono a motori senza riduttore. Per motori con riduttore tenere presente i dati tecnici del riduttore.

Esempio:
Coppia nominale per motore MTR-AC-55-3S-... con numero di giri 6800 1/min

senza riduttore:
Coppia nominale = 0,66 Nm (vedi curva caratteristica)

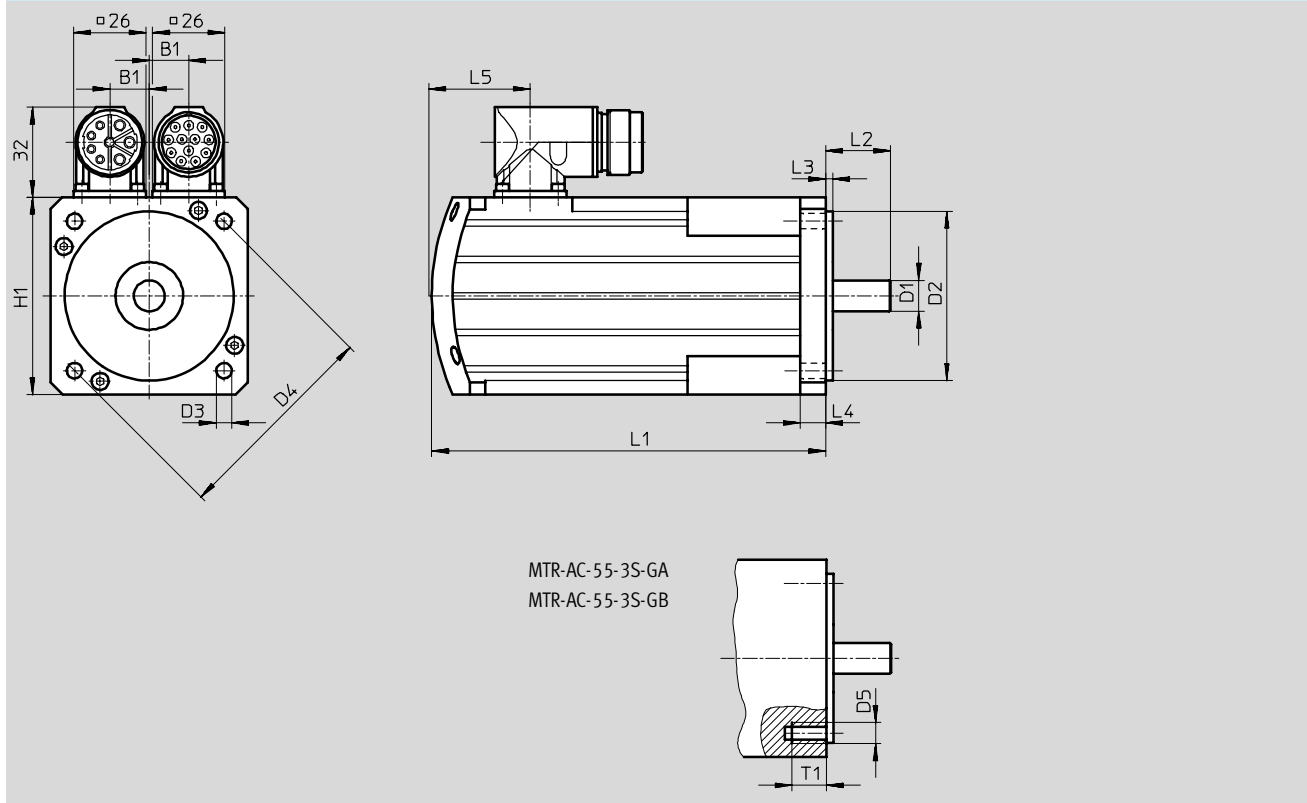
con riduttore:
Rapporto riduzione = 4
Rendimento riduttore = 0,95
Numero giri nominale = 6800 1/min / 4 = 1700 1/min
Coppia nominale = 0,66 Nm x 4 x 0,95 = 2,5 Nm

Servomotori MTR-AC

Foglio dati

Dimensioni Download dati CAD → www.festo.it/engineering

Motori
MTR-AC55/-70/-100



Tipo	B1	D1	D2	D3	D4	D5	H1	L1	L2	L3	L4	L5	T1
MTR-AC-55-3S-AA	14	9	40	5,5	63	-	55	147,4	20	2,5	9	31	-
MTR-AC-55-3S-AB								164,4				48	
MTR-AC-55-3S-GA	14	11	40	-	52	M8	60	219	35	3	-	31	8
MTR-AC-55-3S-GB								236				48	
MTR-AC-70-3S-AA	14	11	60	5,5	75	-	70	139,8	23	2,5	9	35	-
MTR-AC-70-3S-AB								161,8				57	
MTR-AC-70-3S-GA	14	12	60	5,5	75	-	70	231,8	23	4	7	35	-
MTR-AC-70-3S-GB								253,8				57	
MTR-AC-100-3S-AA	19	19	95	9	115	-	100,5	171,2	40	3	9,8	37,9	-
MTR-AC-100-3S-AB								192,3				59	
MTR-AC-100-3S-GA	19	24	95	9	115	-	100,5	241,6	40	3	-	37,9	-
MTR-AC-100-3S-GB								262,7				59	
MTR-AC-100-5S-AA	19	19	95	9	115	-	100,5	273,2	40	3	9,8	37,9	-
MTR-AC-100-5S-AB								294,3				59	
MTR-AC-100-5S-GA	19	24	95	9	115	-	100,5	343,6	40	3	-	37,9	-
MTR-AC-100-5S-GB								364,7				59	

Servomotori MTR-AC

Foglio dati

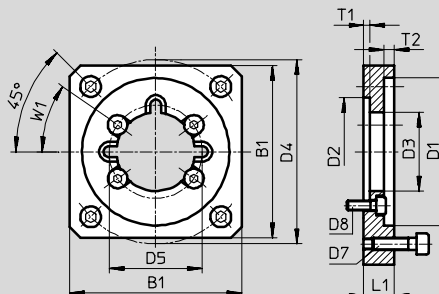
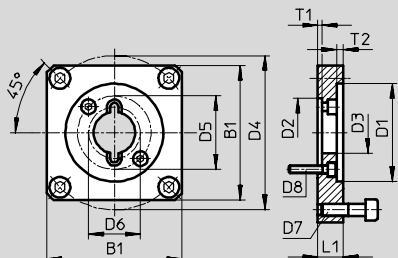
Dimensioni

Download dati CAD → www.festo.it/engineering

Flange motori

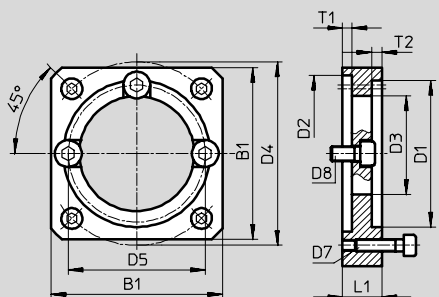
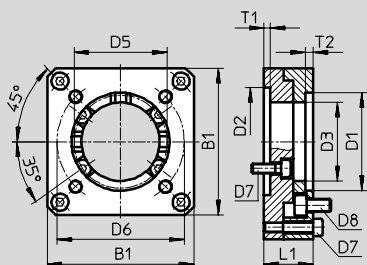
MTR-FL28-AC55

MTR-FL30-AC55/MTR-FL-44-AC55/MTR-FL-44-AC70

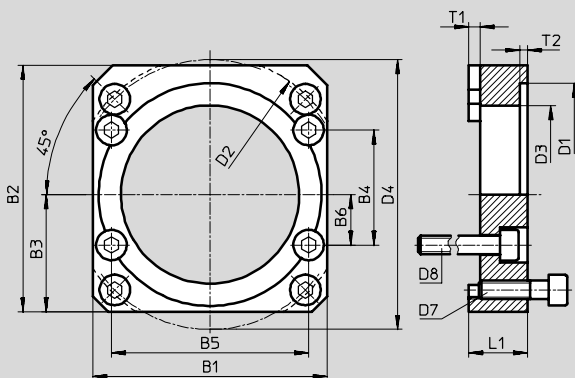


MTR-FL-44-PL60

MTR-FL64-AC70 / MTR-FL64-AC100



MTR-FL118-AC100



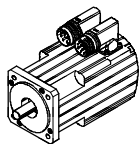
Tipo	B1	B2	B3	B4	B5	B6	D1 ∅	D2 ∅ H7	D3 ∅	D4 ∅	D5 ∅	D6 ∅	D7	D8	L1	T1	T2	W1
MTR-FL28-AC55	55	-	-	-	-	-	40 F7	28 H7	17	63	30	21	M5	M3	10,5	1,8	2,8	-
MTR-FL30-AC55	55	-	-	-	-	-	40 F7	30 H7	16	63	26,2	-	M5	M3	11	2,3	2,8	30
MTR-FL44-AC55	55	-	-	-	-	-	40 F7	44 H7	32	63	38	-	M5	M4	10,5	2,3	2,7	35
MTR-FL44-PL60	60	-	-	-	-	-	40 H7	44 G7	32	70	38	52	M4	M5	20	3,2	2,5	-
MTR-FL44-AC70	70	-	-	-	-	-	60 F7	44 H7	32	75	38	-	M5	M4	12,5	2,5	4,2	35
MTR-FL64-AC70	70	-	-	-	-	-	60 F7	64 H7	47	75	56	-	M5	M6	16	3,8	4,2	-
MTR-FL64-AC100	100	-	-	-	-	-	95 F7	64 H7	48	115	56	-	M5	M6	21	3,8	3,3	-
MTR-FL118-AC100	100	105	50	49	84	21,5	95 F7	118 H7	76	-	-	-	M8	M8	25	4,8	3,3	-


Sistemi di posizionamento elettrici
Motori e controllori

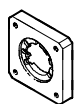
2.2

Servomotori MTR-AC

Foglio dati

Dati di ordinazione – Servomotori MTR-AC...			
		Cod. prod.	Tipo
	MTR-AC-55-...	526 723	MTR-AC-55-3S-AA
		526 724	MTR-AC-55-3S-AB
		526 725	MTR-AC-55-3S-GA
		526 726	MTR-AC-55-3S-GB
	MTR-AC-70-...	526 727	MTR-AC-70-3S-AA
		526 728	MTR-AC-70-3S-AB
		526 729	MTR-AC-70-3S-GA
		526 730	MTR-AC-70-3S-GB
	MTR-AC-100-3S-...	526 731	MTR-AC-100-3S-AA
		526 732	MTR-AC-100-3S-AB
		526 733	MTR-AC-100-3S-GA
		526 734	MTR-AC-100-3S-GB
	MTR-AC-100-5S-...	526 735	MTR-AC-100-5S-AA
		526 736	MTR-AC-100-5S-AB
		526 737	MTR-AC-100-5S-GA
		526 738	MTR-AC-100-5S-GB

Dati di ordinazione – Cavi motore KMTR-AC-.../KRES-AC-.../KSEC-AC-...			
		Cod. prod.	Tipo
	Cavo motore KMTR-AC-...	526 739	KMTR-AC-5
		526 740	KMTR-AC-10
		526 741	KMTR-AC-15
		526 742	KMTR-AC-X
	Cavo resolver KRES-AC-...	526 743	KRES-AC-5
		526 744	KRES-AC-10
		526 745	KRES-AC-15
		526 746	KRES-AC-X
	Set di cavi KSEC-AC-...	526 747	KSEC-AC-5
		526 748	KSEC-AC-10
		526 749	KSEC-AC-15
		529 984	KSEC-AC-X

Dati di ordinazione – Flangia motore MTR-FL-...			
		Cod. prod.	Tipo
	MTR-FL28-...	529 946	MTR-FL28-AC55
	MTR-FL30-...	534 807	MTR-FL30-AC55
	MTR-FL44-...	529 942	MTR-FL44-AC55
		529 943	MTR-FL44-AC70
		529 944	MTR-FL44-PL60
	MTR-FL64-...	529 945	MTR-FL64-AC70
		529 947	MTR-FL64-AC100
	MTR-FL118-...	529 949	MTR-FL118-AC100

Controllore SEC-AC, per servomotore

Caratteristiche

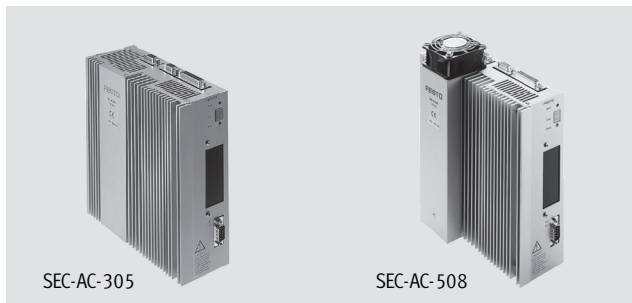
FESTO

Questo controllore comprende un servo-regolatore e un'unità di controllo posizionamento. E' concepito appositamente per i servomotori MTR-AC Festo.



Servizio riparazione

- SEC-AC-305/P01
- SEC-AC-508/P01
- SEC-AC-305-PB-P01
- SEC-AC-508-PB-P01



SEC-AC-305

SEC-AC-508

Informazioni sulla funzionalità

4 modi operativi:

- regolazione della coppia (regolazione di corrente)
- regolazione del numero di giri
- regolazione della posizione: Controllo di posizionamento
- regolazione della posizione: Esercizio sincrono (Master-Slave; riduttore elettronico ecc.)

Particolarità:

- in ogni momento durante il funzionamento è possibile commutare senza problemi da un modo operativo all'altro.

16 memorie di record programmabili liberamente:

regolabili a scelta sono:

- posizione, assoluta o relativa
- velocità
- accelerazione
- ritardo
- movimento a fasi (cambio di velocità durante il posizionamento)
- attivazione delle uscite durante il posizionamento

Caratteristiche di arresto:

- quando viene raggiunto un finecorsa, il motore frena con una rampa predefinita e si ferma nella regolazione di posizione.
- disattivando il segnale di abilitazione durante il movimento, il motore frena con una rampa predefinita e rimane in assenza di momento torcente con $n = 0$

Messa in funzione semplice e rapida grazie a:

- pratiche funzioni di Windows PC-Software
- parametri ottimizzati per tutti gli assi Festo
- compatibilità con motori di altri produttori grazie alla regolazione automatica di corrente e all'identificazione del resolver.

Informazioni sull'hardware

10 ingressi digitali, con separazione galvanica (12... 30 V):

- 4 ingressi per la selezione record
- 1 ingresso di start per il record di posizionamento selezionato
- 2 ingressi per sensori di finecorsa: di cui 1 ingresso configurabile come interruttore di riferimento, contatto normalmente chiuso o aperto
- 1 ingresso di sincronizzazione per l'esercizio sincrono
- 2 ingressi separati per segnali di abilitazione modulo terminale e regolatore.
- 1 ingresso ad alta velocità

5 uscite digitali, con separazione galvanica (24 V esterna)

- 1 uscita per segnalazione "pronto all'esercizio"
- 1 uscita per freno
- 3 uscite a programmazione libera

Su richiesta con connessione Fieldbus

Nella versione SEC-AC con Profibus DP o CANopen, il master ha l'accesso a tutti i dati del controllore. La comunicazione aperta permette la trasmissione degli ordini di traslazione durante il tempo di ciclo.

- Assegnazione della posizione di destinazione
- Regolazione/Variatione di velocità
- Impostazione accelerazione
- Regolazione limitazione di corrente
- Arresto per evento esterno

Il passaggio tra i 4 modi operativi viene determinato direttamente dal comando master. Interrogando i diversi dati reali,

- posizione attuale
- corrente motore/coppia attuale
- stato degli ingressi digitali
- errore attuale di trascinamento

è possibile regolare con la massima precisione la sequenza sul tipo di posizionamento richiesto.

L'implementazione CANopen è conforme alle specifiche DS 301/DSP 402. Nella connessione Profibus DP, a seconda del modo operativo, avviene la comunicazione tra blocchi strutturati di dati. Festo fornisce gratuitamente i programmi necessari per supportare la programmazione FST.

Per il comando Simatic S7 con Profibus DP Master, Festo offre gratuitamente un software completo di manuale e progetto S7 archiviato. Per tutti gli altri PLC, l'interfaccia Profibus utilizza campi dati ottimizzati per modo operativo. Tutti i parametri del controllore sono disponibili.

Particolarità

Modifiche successive o impiego di motori di altri produttori:

- limiti di corrente regolabili indipendentemente dal circuito di amplificazione
- determinazione automatica del numero di coppie di poli del motore
- ottimizzazione automatica della regolazione di corrente

"plug and work" nell'impiego di assi con gruppi motore Festo, grazie alla fornitura gratuita dei parametri collaudati e preconfigurati di tutte le combinazioni offerte.



Controllore SEC-AC, per servomotore

Foglio dati

Dati elettrici generali		
	SEC-AC-305	SEC-AC-508
Tensione nominale d'esercizio U_{nom} [V ca]	1 x 230 (-15 ... +20%)	3 x 400 (-15 ... +20%)
Frequenza di rete [Hz]	50 ... 60	
Assorbimento elettrico a 24 V cc senza freno [A]	ca. 0,35	ca. 0,45
Potenza nominale/Potenza massima [VA]	1000/3000	$t_{max} 10 s 4000/9000 t_{max} 2s$ con ventilatore supplementare
Alimentazione interna intermedia [V cc]	max. 340	max. 680
Corrente nominale/Corrente di punta per fase [Aeff]	5/10	8/16
Durata max. della corrente di punta [s]	10	2
Chopper di frenatura integrato compreso reostato di frenatura [Ω]	100	150
Potenza impulso [kVA]	1,3	3,2
Ingressi di riferimento per numero di giri e corrente	2 ingressi differenziali programmabili separatamente $\pm 10 V$, $R_i = 20 K\Omega$, Offset Adjust $\pm 0,1 V$, interfaccia RS232	
Uscite monitor (punti di misura)	2 uscite analogiche a 8 bit risoluzione su X1 $\pm 10V$ uscita in tensione, a prova di corto circuito	
Ingressi logici	10 ingressi digitali per comando regolatore e posizionamento; con separazione galvanica 12 ... 30 V	
Uscite logiche	5 uscite digitali, di cui 3 configurabili; con separazione galvanica 24 V, 100 mA	
Interfacce seriali	RS232	Interfaccia V 24: per la programmazione/messa in funzione con PC e come interfaccia per altri controllori. Tutte le funzioni sono accessibili mediante questa interfaccia (9600 ... 57600 Bits/s)
	RS422 Uscita	Simulazione encoder 1024 ppr come feedback valore reale modo operativo regolatore del numero di giri Come preimpostazione dei parametri di riferimento per apparecchi collegati a valle nel modo operativo master-slave.
	RS422 Ingresso	Ingresso per segnale encoder 1024 ppr nel modo operativo regolatore del numero di giri. Come valore di riferimento slave nel modo operativo master-slave.

Condizioni d'esercizio e ambientali		
	SEC-AC-305	SEC-AC-508
Temperatura ambiente [°C]	0 ... +50	
Peso [kg]	2,5	2,7
Grado di protezione a norme DIN 40050, IEC 144	IP 20	
Filtro di rete	Integrato	
Resistenza ai disturbi	A norme EN 50 082 parte 2, (Industria)	
Emissione interferenze	A norme EN 50 081 parte 2, (Industria)	

Dati tecnici – Profibus DP		
	SEC-AC-305	SEC-AC-508
Velocità di trasmissione Fieldbus [Mbaud]	12	
Profilo di comunicazione	Campi dati in funzione dell'esercizio per Step7 con modulo di funzione	
Resistenza terminale di bus	Integrata	
Connessione bus	SUB-D a 9 poli (bussola)	

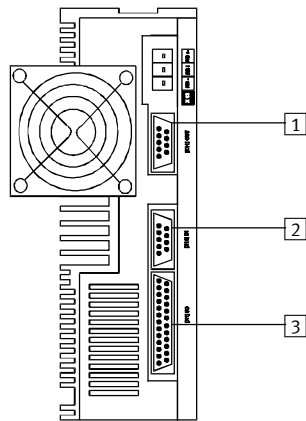
Dati tecnici – CANopen		
	SEC-AC-305	SEC-AC-508
Velocità di trasmissione Fieldbus [Mbaud]	1	
Profilo di comunicazione	DS 301/DSP 402	
Resistenza terminale di bus [Ω]	120, esterna	
Connessione bus	SUB-D a 9 poli (connettore)	

Controllore SEC-AC, per servomotore

Foglio dati

Vista controllore servomotore

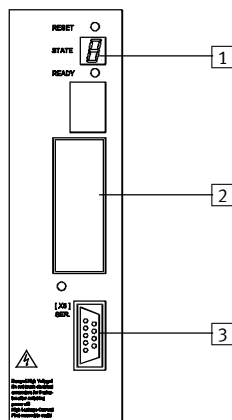
Dall'alto



Legenda interfacce

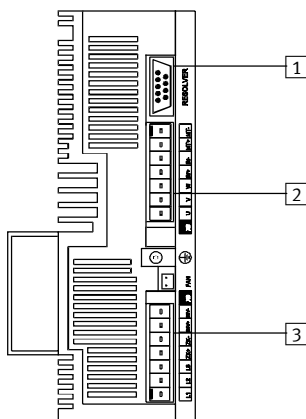
- 1 Interfaccia RS422 per le uscite sensori
- 2 Interfaccia RS422 per gli ingressi sensori
- 3 Interfaccia per connessioni I/O

Di fronte



- 1 Display a 7 segmenti per segnalazioni di stato e di errore
- 2 Per controllore servomotore con connessione Profibus: spazio per interfaccia Profibus
- 3 Interfaccia RS232

Dal basso



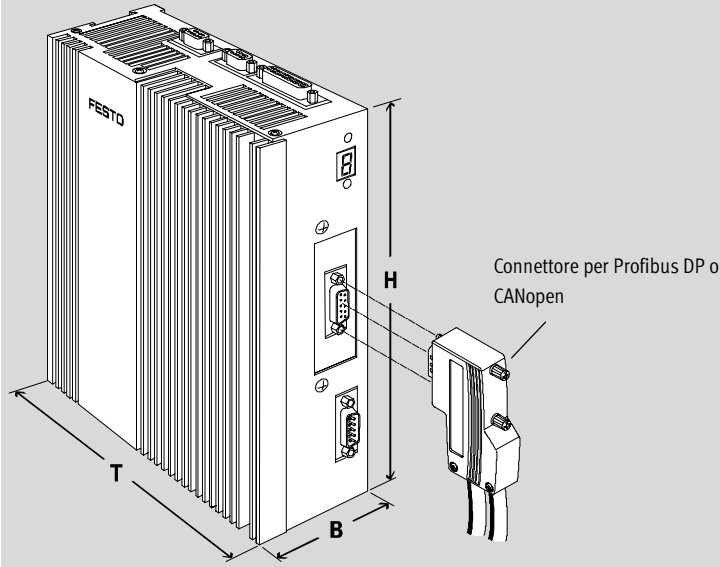
- 1 Attacco per cavo resolver
- 2 Attacco per cavo motore
- 3 Attacco tensione di alimentazione

Controllore SEC-AC, per servomotore

Foglio dati

Dimensioni

Download dati CAD → www.festo.it/engineering



	H	B	T
SEC-AC-305	209	70	209
SEC-AC-508	232	90	209

Dati di ordinazione

Descrizione	Esecuzione	Cod. prod.	Tipo
Controllore servomotore senza connessione Fieldbus	305	193 846	SEC-AC-305/P01
	508	193 847	SEC-AC-508/P01
Controllore servomotore con connessione Fieldbus Profibus DP	305	533 778	SEC-AC-305-PB-P01
	508	533 779	SEC-AC-508-PB-P01
Controllore servomotore con connessione Fieldbus CANOpen	305	533 781	SEC-AC-305-CO-P01
	508	533 782	SEC-AC-508-CO-P01

La fornitura comprende:

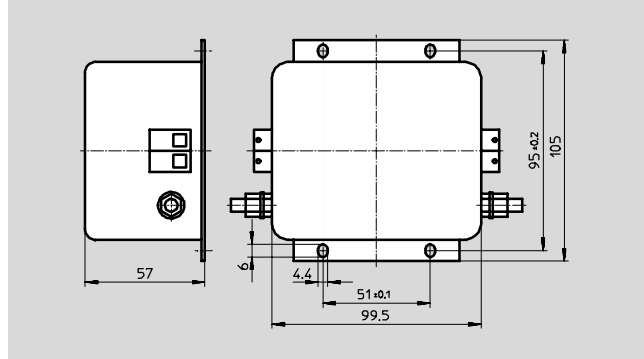
- guida di montaggio
- set connettori (senza connettore Fieldbus)
- manuale per controllore servomotore (installazione e messa in funzione) in tedesco e inglese
- software per controllore servomotore
 - Software di programmazione
 - Software di parametrizzazione contiene una serie di parametri collaudati e preconfigurati per tutte le combinazioni di motori e assi

Controllore SEC-AC, per servomotore

Accessori

FESTO

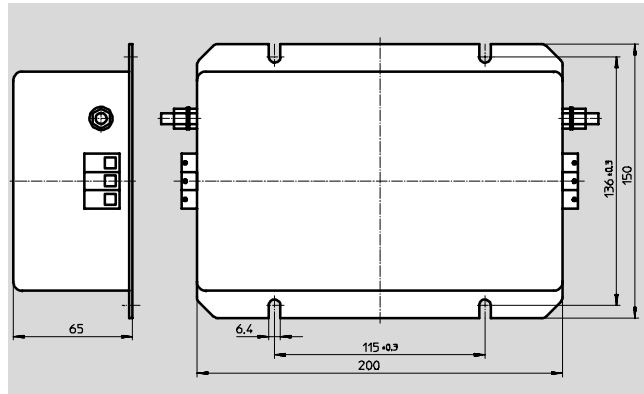
Filtro di rete MRC-NF-1-BSM-BSC per controllore servomotore SEC-AC-305



Dimensioni e dati di ordinazione				
	Max. tensione d'esercizio [V ca]	Corrente nominale [A]	Max. corrente di derivazione [mA]	Potenza dissipata [W]
Filtro di rete	250	8	4,9	4,2

	Induttività [mH]	Resistenza [MΩ]	Peso [g]	Cod. prod.	Tipo
Filtro di rete	10	1	700	160 041	MRC-NF-1-BSM-BSC

Filtro di rete MRC-NF-3-BSM-BSC per controllore servomotore SEC-AC-508



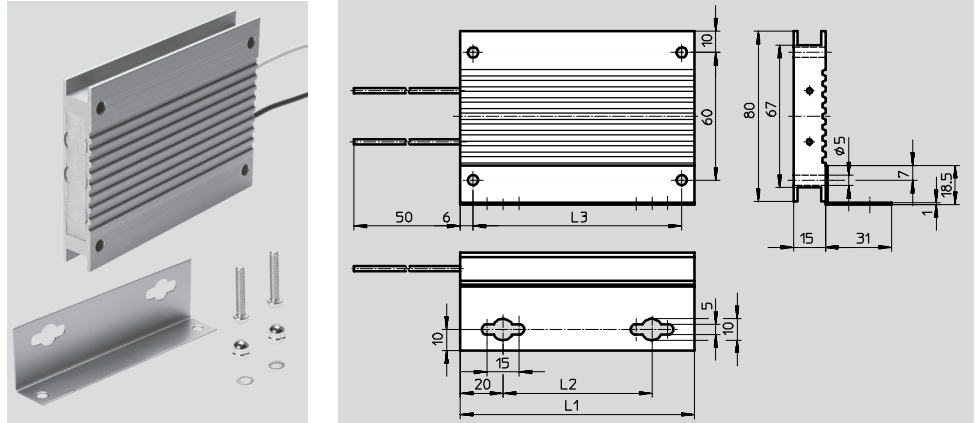
Dimensioni e dati di ordinazione				
	Max. tensione d'esercizio [V ca]	Corrente nominale [A]	Max. corrente di derivazione [mA]	Potenza dissipata [W]
Filtro di rete	440	16	14,5	8

	Induttività [mH]	Resistenza [MΩ]	Peso [g]	Cod. prod.	Tipo
Filtro di rete	5,2	1,5	1 800	160 042	MRC-NF-3-BSM-BSC

Controllore SEC-AC, per servomotore

Accessori






Reostato di frenatura BRW



Dimensioni e dati di ordinazione				
Dimensioni	Resistività [Ω]	Potenza nominale [W]	Temperatura ambiente [°C]	Grado di protezione
250	72±5%	100	0 ... +50	IP65
500	72±5%	200	0 ... +50	IP65

Dimensioni	L1	L2	L3 ±0,2	Peso [g]	Cod. prod.	Tipo
250	110	70	98	280	538 940	BRW-250-072
500	216	176	204	550	538 941	BRW-500-072

Dati tecnici del cavo			
	Composizione cavo	Temperatura ambiente	Adatto per portacavi
Cavo di comando per connessione I/O KES-SEC-AC-...	5 x (2 x 0,25 mm ²) + 16 x 0,25 mm ² , schermato	cablaggio libero: -5 ... +80 °C cablaggio fisso: -30 ... +80 °C	■

Dati di ordinazione accessori			
		Cod. prod.	Tipo
	Cavo di comando per connessione I/O ad altri PLC	525 713	KES-SEC-AC-2,5
	Cavo di programmazione	160 786	PS1 ZK11
	Cavo encoder, 2,5 m	192 341	KENC-M-BSM-2,5
	Cavo encoder, X m	192 342	KENC-M-BSM-X
	Connettore per Profibus DP	533 780	FBS-SUB-9-WS-PB-K
	Connettore per CANOpen	533 783	FBS-SUB-9-WS-CO-K
	La documentazione utente sui sistemi di posizionamento è disponibile nelle seguenti lingue: DE, EN, ES, FR, IT (su CD-ROM)12	525 950	P.CD-POS
Descrizione	Montaggio e installazione	DE	192 344 P.BE-SEC-AC-HW-DE
		EN	192 346 P.BE-SEC-AC-HW-EN
	Messa in funzione	DE	192 345 P.BE-SEC-AC-SW-DE
		EN	192 347 P.BE-SEC-AC-SW-EN
Documentazione utente	Messa in funzione Profibus DP	DE	534 274 P.BE-SEC-AC-PB-DE
		EN	534 275 P.BE-SEC-AC-PB-EN
	Messa in funzione CANOpen	DE	534 276 P.BE-SEC-AC-CO-DE
		EN	534 277 P.BE-SEC-AC-CO-EN

Controllore SEC-AC, per servomotore

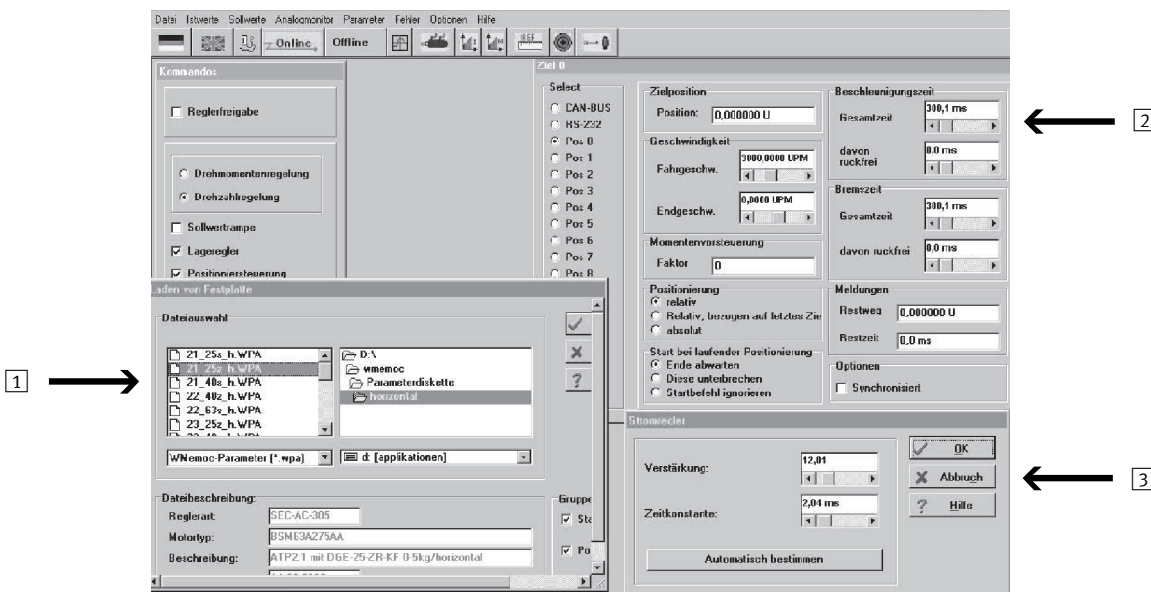
Foglio dati

Software di programmazione e di messa in funzione

Il pratico software di parametrizzazione a PC per i prodotti SEC-AC-305 e SEC-AC-508 è un utile strumento per la rapida messa in funzione, la parametrizzazione completa e veloce, l'ottimizzazione e la diagnosi dei controllori per servomotori Festo.

Sistemi di posizionamento elettrici
Motori e controllori

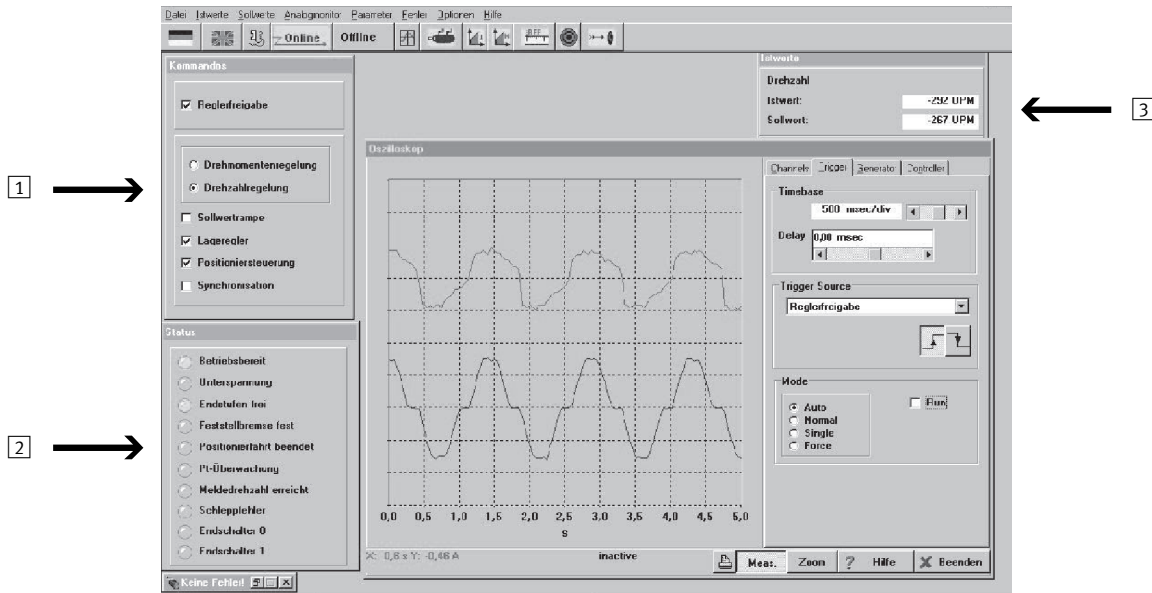
2.2



- 1 Parametri regolazione
Festo fornisce su CD-Rom i parametri di regolazione SEC per tutte le possibili combinazioni (asse lineare, motore, riduttore, controllore). Una volta caricato il software è possibile editare e attivare le posizioni.
- 2 Record posizionamento
Tutte le 16 posizioni fisse e la posizione temporanea dell'interfaccia seriale possono contenere parametri individuali per la dinamica. I parametri possono essere copiati, per velocizzare l'inserimento.
- 3 Adattamento ad altri motori
Il regolatore di corrente viene ottimizzato automaticamente per motori di altri produttori, allo stesso modo viene identificata la posizione del resolver. Questo permette di gestire con il controllore SEC-AC tutti i servomotori con segnale di feedback del resolver, con la massima sicurezza e rapidità.

Controllore SEC-AC, per servomotore

Foglio dati



1 Modi operativi
I diversi modi operativi possono essere selezionati e combinati liberamente. Questo permette per esempio di combinare funzioni di posizionamento e sincronizzazione.

2 Segnalazioni di stato
Tutte le condizioni dell'apparecchio vengono visualizzate sul PC per mezzo di "segnalazioni supplementari" in rosso e in verde o trasmesse mediante l'interfaccia.

3 Valori reali
Numero di giri, coppia, corrente motore, valori reali di posizione, potenza dissipata, ecc. vengono visualizzati direttamente o scaricati mediante l'interfaccia.