

Caratteristiche



Controllori a confronto				
Controllore motore		CMMP-AS	CMMS-AS	CMMS-ST
per tipo motore		Servomotore	Servomotore	Motore passo-passo
Coppia di inattività	[Nm]	25	4,7	9,3
Coppia di punta	[Nm]	48	9,2	9,3
Numero di giri	[1/min]	6 000	6 000	2 000
Combinazioni di posizionamento		255	63	63
Sistema di misura		Incrementale/Assoluto	Incrementale/Assoluto	Incrementale
Interfaccia I/O estesa		Configurabile	4 modi operativi	4 modi operativi
Segnalazione di corsa residua		Separata per tutte le posizioni	1 per n	1 per n
Riduzione momenti		Separata per tutte le posizioni	No	No
Concatenamento delle combinazioni		Con derivazione	Lineare	Lineare
Tenuta sicura		A norme EN 954-1 Cat. 3	A norme EN 954-1 Cat. 3	-

#### Caratteristiche

#### Compattezza

- Dimensioni compatte
- Piena integrazione di tutti i componenti per controllore e parte potenza, inclusa interfaccia RS232 e interfaccia CANopen
- Interruttore di freno integrato
- Filtro CEM integrato
- Azionamento automatico del freno motore integrato
- Conformità alle normative CE ed EN attualmente vigenti senza componenti esterni aggiuntivi (con cavo motore fino a 25 m)

#### Motion Control

- Encoder digitale di valore assoluto in esecuzione Singleturn e Multiturn
- Funzionamento come regolatore di momenti, numero di giri o posizioni
- Controllo di posizione integrato
- Posizionamento con tempi ottimizzati (forma trapezoidale) oppure senza scosse (forma a S)
- Movimenti assoluti e relativi
- Posizionamento punto-a-punto, con o senza posizionamento approssimativo
- Sincronizzazione posizioni
- Riduttore elettronico
- 255 combinazioni di posizionamento
- Diversi metodi di effettuare la corsa di riferimento

### Interfacce Fieldbus

Integrata:



Opzionale:







### Input/Output

- I/O programmabili liberamente
- Ingresso analogico ad alta risoluzione a 16 bit
- Funzionamento a impulsi/Funzionamento teach in
- Semplice connessione ad un comando superiore mediante I/O oppure Fieldbus
- Funzionamento sincrono
- Modalità Master/Slave

### Comando sequenziale integrato

- Attivazione automatica di sequenze di posizionamenti senza comando superiore
- Sequenze lineari e cicliche di posizioni
- Tempi di ritardo regolabili
- Derivazioni e posizioni di attesa
- Possibilità di riavvio durante il movimento

### Funzioni di sicurezza integrate

- Save Torque Off (STO) e Save Stop 1 (SS1) secondo norme EN 618005-2
- Protezione contro movimenti imprevisti
- Disconnessione del modulo terminale a due canali
- Riduzione dei circuiti esterni
- Tempi di reazione più brevi in caso
  di guasto
- Riavvio più rapido, il circuito intermedio si mantiene caricato

### Movimenti interpolati di diversi assi

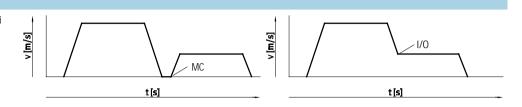
 Con un'unità di comando appropriata, il CMMP-AS può eseguire movimenti guidati con interpolazione mediante CANopen oppure Sercos. A questo scopo l'unità di comando definisce valori di posizione nominali secondo sequenze fisse. Entro queste posizioni il servo-regolatore di posizione interpola i valori corrispondenti ai dati entro due punti di riferimento.

**FESTO** 

Caratteristiche

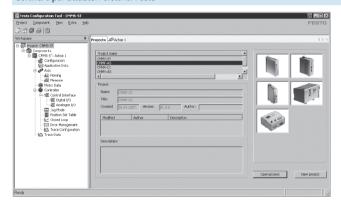
### Programma di traslazione

- Combinazione di qualsiasi serie di posizioni per formare un programma di traslazione
- Condizioni di commutazione per il programma di traslazione, per esempio con ingressi analogici, MC – Motion complete
  - I/O Ingressi digitali



#### Software FCT - Festo Configuration Tool

Software per attuatori elettrici Festo



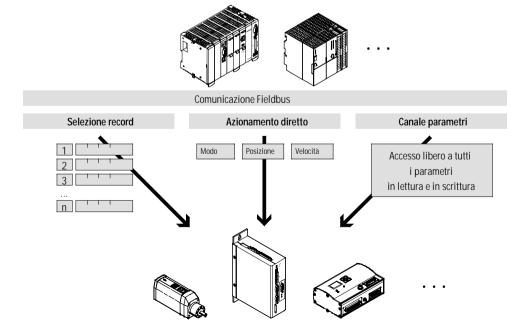
- Tutti gli attuatori di un impianto possono essere gestiti ed archiviati in uno stesso progetto
- Gestione di progetto e dei dati per tutti i tipi supportati
- Semplice utilizzo grazie al supporto grafico per inserimento parametri
- Funzionamento uguale per tutti gli attuatori
- Possibilità di lavoro offline in ufficio oppure online sulla macchina

### FHPP – Profilo Festo per funzioni di manipolazione e posizionamento

Profilo dati ottimizzato

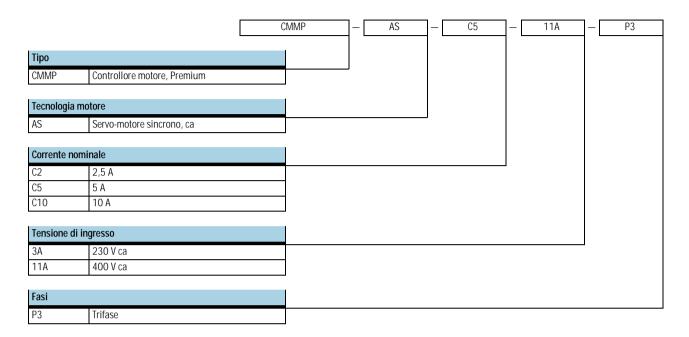
Festo offre un profilo di dati ottimizzati per la tecnica di manipolazione e posizionamento, denominato "Festo Handling and Positioning Profile (FHPP)". Il profilo FHPP permette la gestione dei controllori motori Festo, con connessione Fieldbus, attraverso byte di comando e di stato uniformi. Si definiscono, tra l'altro:

- modi operativi
- struttura dati I/O
- oggetti di parametrizzazione
- comando sequenziale





# Controllore motore CMMP-AS, per servo-motori Composizione del codice





# Controllore motore CMMP-AS, per servo-motori Foglio dati

**FESTO** 

Connessioni Fieldbus













Dati tecnici generali						
CMMP-AS-		C2-3A	C5-3A	C5-11A-P3	C10-11A-P3	
Fissaggio		A vite su piastra di monta	aggio			
Frequenza di uscita	[Hz]	0 1000				
Display		Display a 7 segmenti				
Interfaccia di parametrizzazione		RS232 (9600 115000				
Interfaccia encoder, ingresso			no come valore nominale o	del numero di giri/posizion	ni dell'attuatore Slave	
		Segnale encoder, valore	nominale numero di giri			
		EnDat V2.2				
		RS422				
Interfaccia encoder, uscita			ante segnali encoder nel f	•	base al numero di giri	
		Impostazione valore nominale per attuatore Slave collegato a valle				
		Risoluzione 16 384 ppr				
Reostato di frenatura integrato	$[\Omega]$	165	110	68		
Potenza impulso reostato di frenatura	[kVA]	1,1	1,6	8,5		
Intervallo di funzionamento uscite analogiche	[V]	±10				
Intervallo di funzionamento ingressi analogici	[V]	±10				
Numero uscite analogiche		2				
Numero ingressi analogici		3				
Risoluzione uscite analogiche		9 Bit				
Caratteristiche uscite analogiche		A prova di corto circuito				
Caratteristiche ingressi analogici		Ingressi differenziali				
		Configurabili per numero				
	Configurabili per corrente					
Filtro di rete		Integrato				
Lunghezza max. cavo motore senza filtro di	[m]	25				
rete esterno			T	T		
Peso	[g]	2000	2100	3700		

Dati tecnici – Connessione Fieldbus						
Interfacce		1/0	CANopen	Profibus DP	DeviceNet	
Intervallo di funzionamento ingressi logici	[V]	8 30	_			
Numero ingressi digitali logici		10	-			
Caratteristiche ingressi logici		Configurabili	-			
		liberamente				
Numero uscite digitali logiche		5	-			
Caratteristiche uscite digitali logiche		In parte configurabili	-			
		liberamente				
Accoppiamento processo		Per 255 combinazioni	_			
		di posizionamento				
Profilo di comunicazione		-	DS301; FHPP	DP-VO / FHPP	FHPP	
		_	DS301; DSP402	Step7 Moduli di		
				funzione		
Velocità max. di trasmissione Fieldbus	[Mbit/s]	-	1	12	0,5	
Connessione	Integrata			-	-	
	Opzionale	-	_	<b>■</b> → 10	<b>■</b> → 10	



Foglio dati



Caratteristiche elettriche						
CMMP-AS-		C2-3A	C5-3A	C5-11A-P3	C10-11A-P3	
Informazioni generali						
Intervallo tensione uscita	[V ca]	0 270		0 360		
Fasi tensione nominale		1		3		
Corrente nominale di uscita	[A]	2,5	5	5	10	
Corrente di picco	[A]	5	10	15	20	
Durata max. della corrente di punta	[s]	5		3		
Tensione max. circuito intermedio	[V cc]	380	380		560	
Frequenza di rete	[Hz]	5060	5060			
Alimentazione di carico						
Intervallo tensione di ingresso	[V ca]	100 230		3x 230480		
Corrente nominale di ingresso max.	[A]	3	6	5,5	11	
Potenza nominale	[VA]	500	1000	3000	6000	
Potenza massima	[VA]	1000	2000	6000	12000	
Alimentazione logica			·	·		
Tensione nominale	[V cc]	24 ±20%				
Corrente nominale	[A]	0,55/2,55 <sup>1)</sup>	0,65/2,65 <sup>1)</sup>	1/3 <sup>1)</sup>		
Corrente max. uscite digitali logiche	[mA]	100	•	•		

<sup>1)</sup> Corrente max. con freno

Condizioni d'esercizio e ambientali				
Uscite digitali logica	Con separazione galvanica			
Ingressi logici	Con separazione galvanica			
Grado di protezione	IP20			
Temperatura ambiente [°C]	0 +50			
Temperatura di stoccaggio [°C]	-25 +70			
Umidità relativa dell'aria [%]	0 90 (senza formazione di condensa)			
Marchio CE (vedi dichiarazione di conformità)	Conforme alla direttiva europea sulla Bassa Tensione			
Funzioni di sicurezza	A norme EN ISO 13849-1; Cat. 3, Performance Level d; SIL 2 secondo tabella 4			

1

2

3

4

5

6

7

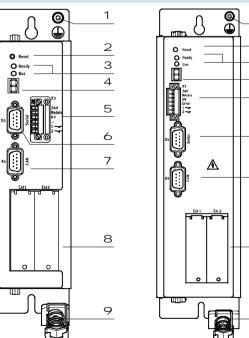
8

9

### Vista controllore servomotore

Frontale

CMMP-AS-...-3A



- 1 Messa a terra
- 2 Tasto Reset
- 3 Ready/Bus LED
- 4 Indicazione di stato
- 5 Attacco di pilotaggio per relè
- 6 Interfaccia: RS232/RS485
- 7 Interfaccia: CAN-Bus
- 8 Attacco per modulo tecnologico
- 9 Attacco schermatura

CMMP-AS-...-11A-P3



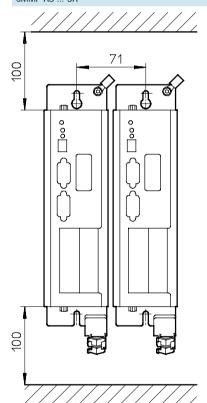
**FESTO** 

Foglio dati

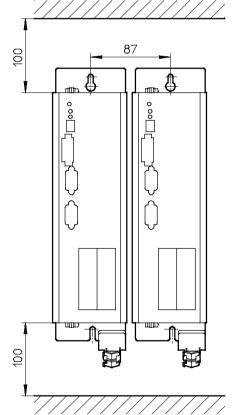
### Vista controllore servomotore Dall'alto Dal basso Vite di terra 1 Attacco encoder 2 Tensione di alimentazione 2 Attacco resolver 2 Uscita encoder incrementale 3 Attacco motore 1 4 Ingresso encoder incrementale 4 Interfaccia I/O 2 3 4 5 3

### Ingombro di montaggio del controllore motore

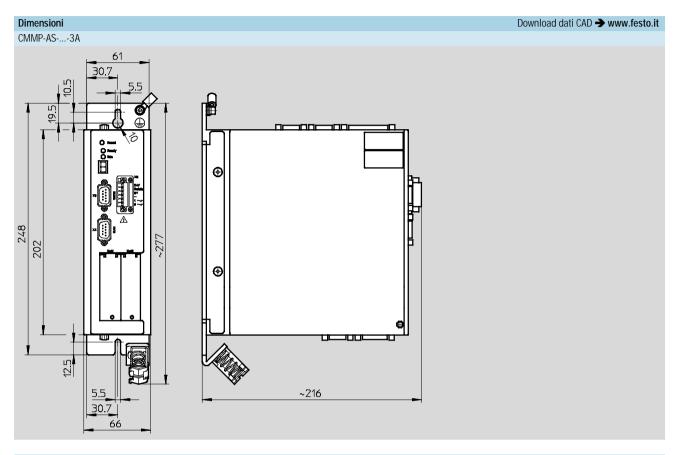
CMMP-AS-...-3A

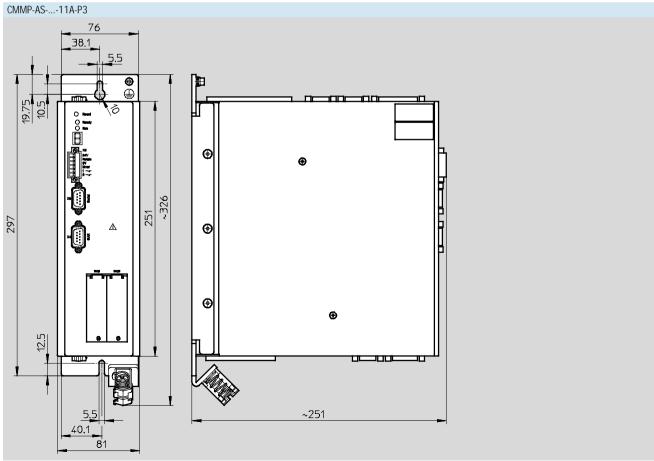


### CMMP-AS-...-11A-P3



# Controllore motore CMMP-AS, per servo-motori Foglio dati







## Controllore motore CMMP-AS, per servo-motori Foglio dati

Dati di ordinazione			
	Descrizione	Cod. prod.	Tipo
	II kit di connettori NEKM (→10) e il kit di controllo (→11) sono	550 041	CMMP-AS-C2-3A
	compresi nella fornitura.	550 042	CMMP-AS-C5-3A
		551 023	CMMP-AS-C5-11A-P3
		551 024	CMMP-AS-C10-11A-P3



**FESTO** 

Accessor

Descrizione	Lunghezza cavo [m]	Cod. prod.	Tipo
Linea di pilotaggio, per la connessione I/O per il collegamento a qualsiasi comando	2,5	552 254	NEBC-S1G25-K-2.5N-LE26
Cavo di programmazione	1,5	160 786	PS1-ZK11-NULLMODEM-1,5M
Connettore encoder	_	552 274	NECC-S-S1G9-C2M
 Kit di connettori per CMMP-AS3A	_	552 255	NEKM-C-2 <sup>1)</sup>
Kit di connettori per CMMP-AS11A-P3		552 256	NEKM-C-3 <sup>1)</sup>
Connettori per connessione Profibus	-	533 780	FBS-SUB-9-WS-PB-K
Connettori per connessione DeviceNet	-	525 635	FBSD-KL-2X5POL

<sup>1)</sup> Costituito da connettore per tensione di alimentazione e connettore per attacco motore. Il kit di connettori è compreso nella fornitura del controllore motore

Dati di ordinazione - Schede a innesto				
	Descrizione	Cod. prod.	Tipo	
	Per connessione Profibus	547 450	CAMC-PB	
	Per connessione DeviceNet	547 451	CAMC-DN	
	Per connessione Sercos	552 258	CAMC-SC	



Dati di ordinazione - S	oftware e documentazione		
	Descrizione	Cod. prod.	Tipo
	Il pacchetto comprende:  - CD-Rom  - con documentazione utente per CMMP-AS,     in tedesco, inglese, spagnolo, francese, italiano, svedese  - con software di configurazione FCT (Festo Configuration Tool),     in tedesco e inglese  - Descrizione  Il CD-Rom è incluso nella fornitura.	558 329	P.BP-CMMP-AS

Doodinontal	zione <sup>1)</sup>	
Lingua	Cod. prod. Tipo	Cod. prod. Tipo
	Per controllore motore CMMP-AS3A	Per controllore motore CMMP-AS11A-P3
DE	557 325 P.BE-CMMP-AS-3A-HW-DE	557 331 P.BE-CMMP-AS-11A-HW-DE
₽EN	557 326 P.BE-CMMP-AS-3A-HW-EN	557 332 P.BE-CMMP-AS-11A-HW-EN
ES	557 327 P.BE-CMMP-AS-3A-HW-ES	557 333 P.BE-CMMP-AS-11A-HW-ES
FR	557 328 P.BE-CMMP-AS-3A-HW-FR	557 334 P.BE-CMMP-AS-11A-HW-FR
IT	557 329 P.BE-CMMP-AS-3A-HW-IT	557 335 P.BE-CMMP-AS-11A-HW-IT
SV	557 330 P.BE-CMMP-AS-3A-HW-SV	557 336 P.BE-CMMP-AS-11A-HW-SV
	Festo Handling and Positioning Profile (FHPP) per i controllori motore CMM	
DE	555 695 P.BE-CMM-FHPP-SW-DE	
EN	555 696 P.BE-CMM-FHPP-SW-EN	
ES	555 697 P.BE-CMM-FHPP-SW-ES	
FR	555 698 P.BE-CMM-FHPP-SW-FR	
ΙΤ	555 699 P.BE-CMM-FHPP-SW-IT	
SV	555 700 P.BE-CMM-FHPP-SW-SV	
	Per connessione Profibus	Per connessione DeviceNet
DE	557 337 P.BE-CMMP-FHPP-PB-SW-DE	557 349 P.BE-CMMP-FHPP-DN-SW-DE
EN	557 338 P.BE-CMMP-FHPP-PB-SW-EN	557 350 P.BE-CMMP-FHPP-DN-SW-EN
ES	557 339 P.BE-CMMP-FHPP-PB-SW-ES	557 351 P.BE-CMMP-FHPP-DN-SW-ES
FR	557 340 P.BE-CMMP-FHPP-PB-SW-FR	557 352 P.BE-CMMP-FHPP-DN-SW-FR
IT	557 341 P.BE-CMMP-FHPP-PB-SW-IT	557 353 P.BE-CMMP-FHPP-DN-SW-IT
SV	557 342 P.BE-CMMP-FHPP-PB-SW-SV	557 354 P.BE-CMMP-FHPP-DN-SW-SV
	Per connessione CANonen	Per connessione Sercos
DE		557 361 P.BE-CMMP-SC-SW-DE
		557 362 P.BE-CMMP-SC-SW-EN
		557 363 P.BE-CMMP-SC-SW-ES
		557 364 P.BE-CMMP-SC-SW-FR
		557 365 P.BE-CMMP-SC-SW-IT
		557 366 P.BE-CMMP-SC-SW-SV
	DE EN ES FR IT SV DE EN ES FR IT SV DE EN ES FR IT SV THE EN ES FR IT TO THE EN EN EN ES FR IT TO THE EN E	Per controllore motore CMMP-AS3A

<sup>1)</sup> La documentazione utente in forma cartacea non è inclusa nella fornitura.