FESTO



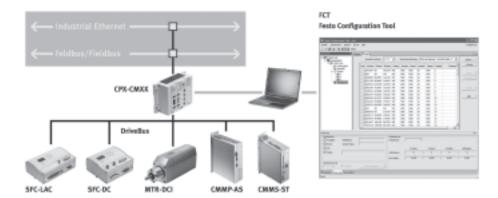
Características

FESTO

Movimiento coordinado de varios ejes eléctricos

El bloque de mando CPX-CMXX es un módulo de avanzada tecnología incluido en el terminal CPX para controlar los actuadores eléctricos de Festo. A través del CAN-Bus pueden ejecutarse movimientos sencillos y movimientos coordinados de los ejes. En la configuración se utilizan cinemáticas cartesianas.

El bloque de mando controla todos los movimientos con algunas pocas señales de control provenientes de una unidad de control superior o de la unidad de control CPX. Es posible controlar dos grupos de



Ventajas para el usuario

grupo.

Solución sencilla, pero eficiente

ejes con máximo cuatro ejes por

En el sistema CPX, el CPX-CMXX es una interface apropiada para PLC, para controlar los movimientos de los ejes en tres dimensiones. Esta tarea se soluciona mediante diversos nodos de bus de campo para una adaptación sencilla a la técnica de control.

Utilización sencilla

- No es necesario programar el bloque de control. Las secuencias de los movimientos se parametrizan o se memorizan con la función teach-in.
- Configuración sencilla con el software Festo Configuration Tool (FCT).
- Es posible ejecutar 1024 movimientos por cada grupo de ejes.
- Función de mando en el FCT para la puesta en funcionamiento de la unidad de control.
- Posibilidad de probar previamente el funcionamiento de la aplicación, sin utilizar la unidad de control.

Versatilidad

Las diversas modalidades de funcionamiento garantizan el uso universal del bloque de mando.

- Modo Record Select: El usuario puede seleccionar sencillamente el número del conjunto de movimientos y el bloque de mando se ocupa de controlar las secuencias de los movimientos.
- Modo directo: Mediante la unidad de control superior se seleccionan las posiciones, la velocidad y la aceleración de cada eje y los datos correspondientes se cargan en un conjunto de movimientos. Este conjunto de movimientos se ejecuta igual que en modalidad de selección de movimientos.

Solución optimizada

Con el CPX-CMXX, la ejecución de movimientos coordinados significa lo siguiente:

- Movimientos sincronizados: los valores correspondientes a los movimientos de los ejes se calculan de manera que todos los ejes terminan sus movimientos simultáneamente.
- Encadenamiento: los conjuntos de movimientos pueden ejecutarse en serie sin que sea necesario emitir una señal adicional.



Hoja de datos

FESTO

El bloque de mando CPX-CMXX es un módulo de avanzada tecnología incluido en el terminal CPX para controlar los actuadores eléctricos. Implementación de aplicaciones con un eje de movimiento y de aplicaciones sencillas con varios ejes de movimiento. No es necesario programar. La configuración, la parametrización y la puesta en funcionamiento de la aplicación pueden realizarse de manera sencilla con el software Festo Configuration Tool (FCT).

- Posibilidad de configurar dos grupos de ejes, cada uno con máximo cuatro ejes
- Es posible ejecutar 1024 movimientos por cada grupo de ejes
- Introducción de posiciones o memorización de posiciones tipo Teach-In
- Parametrización a través de Ethernet
- Protocolo de comunicación:
 FHPP-MAX, perfil de Festo para operaciones de manipulación y posicionamiento en sistemas de varios ejes
- Accionamiento de los actuadores a través de CANopen



Datos técnicos generales				
Protocolo	FHPP-MAX			
Volumen máximo de direcciones [Byte]	16			
de entrada				
Volumen máximo de direcciones [Byte]	16			
de salida				
Indicación mediante LED específicos por bus	RUN: El programa se está ejecutando			
	STOP: Programa detenido			
	ERR: Error en la ejecución del programa			
	TP: Estado de la conexión Ethernet			
Indicación por LED (específicos por producto)	M: Modificar, parametrización			
	PS: Alimentación de la parte electrónica, alimentación de detectores			
Diagnóstico específico por unidad	Memoria de diagnóstico			
	Diagnóstico por canales y módulos			
	Subtensión / cortocircuito en los módulos			
Parametrización	Parámetros del sistema			
Elementos de mando	Conmutador giratorio RUN/STOP			
Medios auxiliares para la configuración	Festo Configuration Tool (FCT)			
Funciones complementarias	Estado del sistema indicado con datos del proceso			
	Interface de diagnóstico adicional para FCT			
Cinemática soportada	Pórticos de dos ejes de movimiento (X-Z / Y-Z / X-Y)			
	Pórticos de tres ejes de movimiento (X-Y-Z)			
Cantidad total de ejes	8			
Distribución de los ejes	Dos grupos, cada uno con máximo cuatro ejes			
Tensión nominal de funcionamiento [V DC]	24			
Tensión de funcionamiento [V DC]	18 30			
Autonomía en caso de fallo de tensión [ms]	10			
Consumo interno de corriente con [mA]	normal 85			
tensión de funcionamiento nominal				
Clase de protección según EN 60529	IP65/IP67			
Dimensiones: ancho x largo x alto [mm]	50 x 107 x 55			
(con bloque de encadenamiento)				
Peso del producto [g]	155			
Makasialaa				
Materiales				
Cuerpo	Poliamida reforzada, policarbonato			
Características del material	Conformidad con RoHS			



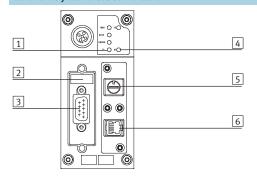
FESTO

Hoja de datos

Datos técnicos: interfaces					
Ethernet					
Interface Ethernet		Conector tipo zócalo RJ45 de 8 contactos, únicamente para la configuración			
Interface					
Interface de control		CAN-Bus			
Velocidad de transmisión	[Mbit/s]	1			

Condiciones de funcionamiento y del entorno		
Temperatura ambiente	[°C]	−5 +50
Temperatura de almacenamiento	[°C]	-20 +70
Símbolo CE (consultar declaración de conformidad)		Según directiva UE de baja tensión

Conexiones y elementos de indicación



- 1 LED específicos por bus
- 2 Interruptor DIL
- 3 Interface de control (conector Sub-D tipo clavija, 9 contactos)
- 4 Indicación por LED específicos por producto
- 5 Interruptor giratorio de 16 posiciones (RUN/STOP)
- 6 Interface Ethernet (RJ45 de 8 contactos, conector tipo zócalo)

Ocupación de contactos: interface de control					
	Pin	Señal	Significado		
Conector Sub-D					
	1	n.c.	No conectado		
+ 1	2	CAN_L	CAN Low		
6 + 2 7 + 2 8 + 3 9 + 4 9 + 5	3	CAN_GND	Conexión a tierra CAN		
	4	n.c.	No conectado		
	5	CAN_SHLD	Conexión a tierra funcional (FE)		
	6	CAN_GND	Conexión a tierra CAN (opcional) ¹⁾		
	7	CAN_H	CAN High		
	8	n.c.	No conectado		
	9	n.c.	No conectado		
	Cuerpo	Malla	El cuerpo del conector deberá conectarse a FE		

¹⁾ Si se conecta un regulador con alimentación externa de tensión, no debe utilizarse el contacto CAN a tierra (opcional) en el CPX-CMXX.



Bloque de mando CPX-CMXX Hoja de datos

FESTO

5

Asignación de contactos: interface Ethernet				
	Pin	Señal	Significado	
Conector Rj45 tipo clavija				
	1	TD+	Datos enviados +	
	2	TD-	Send data –	
	3	RD+	Datos recibidos +	
	4	n.c.	No conectado	
	5	n.c.	No conectado	
	6	RD-	Receive data –	
	7	n.c.	No conectado	
	8	n.c.	No conectado	
	Cuerpo	Malla	Malla	

Referencias			
Denominación		N° art.	Тіро
	Bloque de mando	555667	CPX-CMXX



Bloque de mando CPX-CMXX Accesorios

FESTO

Referencias: conexión de bus de campo					
Denominación		N° art.	Tipo		
	Conector Sub-D tipo clavija, 9 contactos	532219	FBS-SUB-9-BU-2x5POL-B		
	Conexión de bus, conector M12x1 tipo clavija, 5 contactos	525632	FBA-2-M12-5POL		
	Conector tipo zócalo, M12, 5 contactos	18324	FBSD-GD-9-5POL		
	Conector tipo clavija, M12, 5 contactos	175380	FBS-M12-5GS-PG9		
Sunday Services	Conexión de bus, 5 contactos	525634	FBA-1-SL-5POL		
68688	Conexión de bus, borne roscado, 5 contactos	525635	FBSD-KL-2x5POL		
	Conector tipo clavija RJ45, 8 contactos	534494	FBS-RJ45-8-GS		
	Tapa para la conexión RJ45	534496	AK-RJ45		
	Mirilla para conector tipo clavija / conector tipo zócalo, Sub-D	533334	AK-SUB-9/15-B		
	Tapa para conector Sub-D tipo clavija y tipo zócalo	557010	AK-SUB-9/15		
	Soporte para placas de identificación, para placas de alimentación	536593	CPX-ST-1		

Documentación				
Denominación		Idioma	N° art.	Tipo
	Descripción del bloque de mando CPX-CMXX	Alemán	564221	P.BE-CPX-CMXX-DE
		Inglés	564222	P.BE-CPX-CMXX-EN
	Descripción del perfil de Festo para operaciones de manipulación	Alemán	564223	P.BE-CMXX-FHPP-SW-DE
~	y posicionamiento en sistemas de varios ejes FHPP-MAX	Inglés	564224	P.BE-CMXX-FHPP-SW-EN