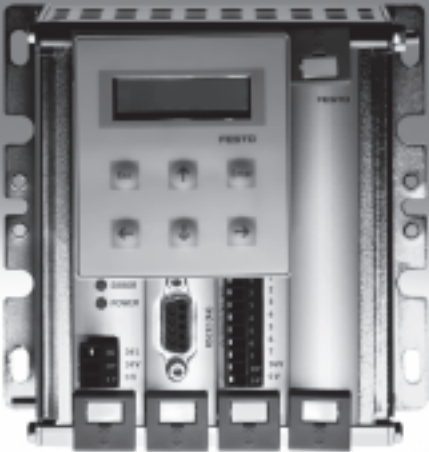


# Controladores de ejes SPC200

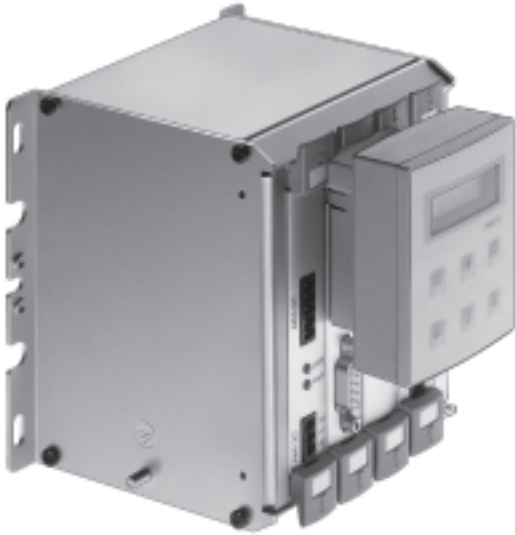


# Controladores de ejes SPC200

Características

FESTO

## Información general



**SPC200, el único controlador de ejes para la técnica de posicionamiento neumática y eléctrica**

### Ventajas múltiples

- 1 hasta 4 ejes de posicionamiento
- 3 gamas de actuadores neumáticos
- Ejes con motor paso a paso
- Combinación de tecnologías

### Ventajas por módulos

- Cuerpos de dos tamaños
- 9 módulos insertables
- Combinaciones según exigencias de cada aplicación

### Solución universal

- Selección de módulos para aplicaciones sencillas
- Funcionamiento en modalidad Start/Stop para aplicaciones de automatización exigentes
- Hasta 100 programas
- Subprogramas
- Operaciones de registro y mucho más

### Ventajas por versatilidad

- Entradas/Salidas digitales
- Entradas analógicas
- PROFIBUS, DeviceNet, INTERBUS
- Terminales de válvulas CPV para funciones de conmutación neumáticas

### Ventajas por la instalación sencilla

- Control por ramales
- 2 ejes neumáticos
- Terminales de válvulas CPV conectadas directamente al eje
- Cables preconfeccionados
- Conexiones inconfundibles

### Software WINPISA

- Archivo de proyectos
- Puesta a punto sencilla
- Programación sencilla
- Amplio diagnóstico con funciones gráficas

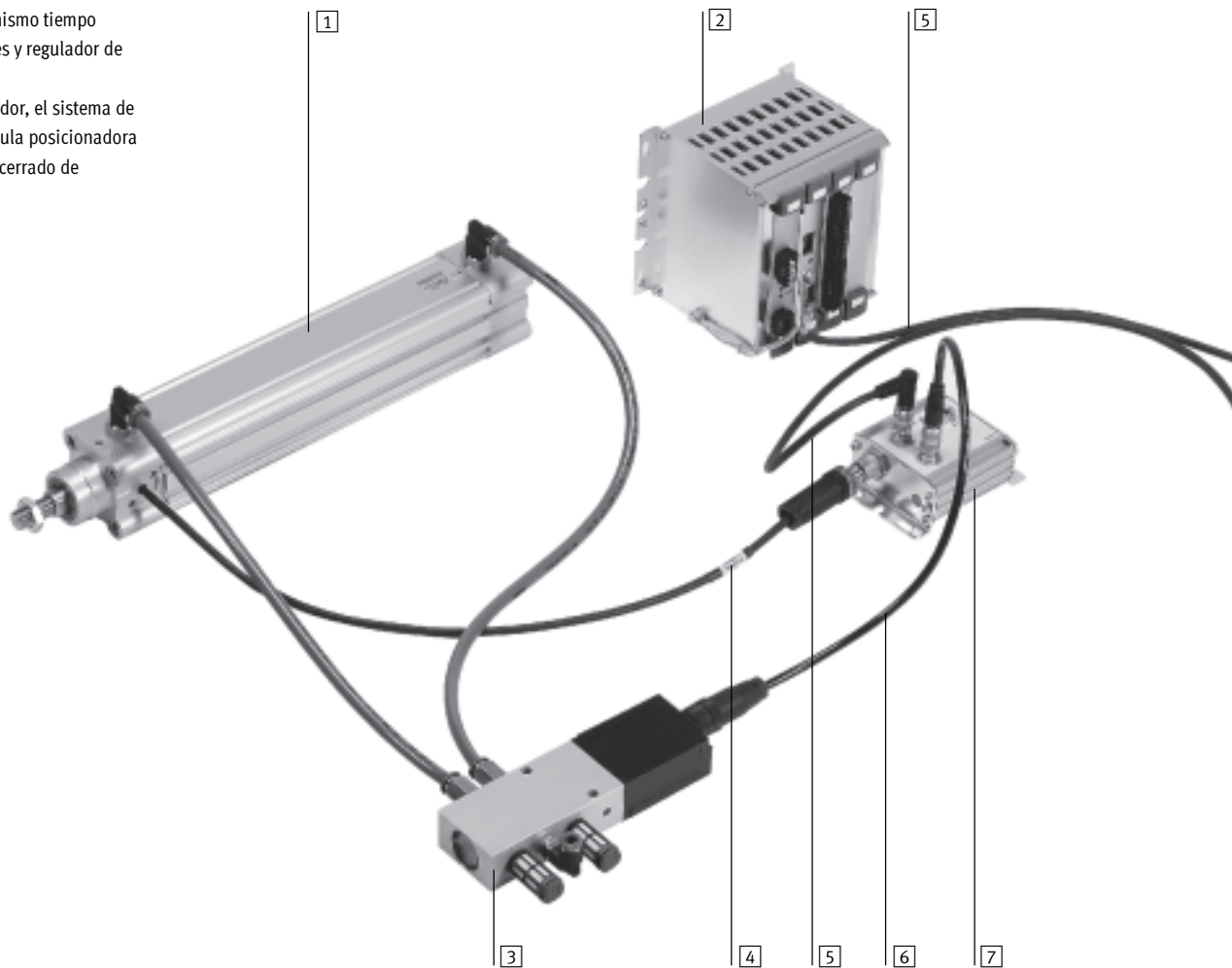
PROFIBUS®, DeviceNet®, INTERBUS® es una marca registrada del propietario de la marca en ciertos países.

# Controladores de ejes SPC200

Características

## En combinación con el actuador DNCI

El SPC200 es al mismo tiempo controlador de ejes y regulador de posicionamiento. Junto con el actuador, el sistema de medición y la válvula posicionadora forma un circuito cerrado de regulación.








| Componentes individuales |   |
|--------------------------|---|
| Tipo                     | Descripción resumida  |
| 1 DNCI-...               | El actuador neumático, en este caso el DNCI con sistema de medición de recorrido, ejecuta el movimiento. El actuador se controla mediante el SPC200.      |
| 2 SPC200-...             | El controlador de ejes con unidad de mando (en este caso para un actuador neumático) es regulador y unidad de control en una sola unidad.                 |
| 3 MPYE-...               | La válvula posicionadora controla los movimientos del actuador de acuerdo con las señales que recibe de la unidad reguladora del SPC200.                  |
| 4 -                      | Conexión del sistema de medición de recorrido a la interfaz de ejes. El cable está montado fijamente al actuador.   |
| 5 KSPC-AIF-...           | El cable une el controlador SPC200 con la interfaz de los ejes.   |
| 6 KMPYE-AIF-...          | El cable une la válvula posicionadora con la interfaz de los ejes.  |
| 7 SPC-AIF-...            | La interfaz de ejes transmite los valores del sistema de medición de recorrido hacia el regulador del SPC200 y desde allí hacia la válvula posicionadora. |

# Controladores de ejes SPC200

Cuadro general de productos


FESTO


| Componentes individuales para el SPC200   |                 |  |                   |
|---|-----------------|--|-------------------|
|   | Tipo            | Descripción resumida   | → Página/Internet |
| <b>Unidades básicas</b>   |                 |  |                   |
|    | SPC200-CPU-4    | Unidad básica con 4 posiciones   | 6                 |
|   | SPC200-CPU-6    | Unidad básica con 6 posiciones   | 6                 |
| <b>Módulos enchufables</b>  |                 |  |                   |
|    | SPC200-BP       | Placa ciega  | 7                 |
|   | SPC200-PWR-AIF  | Conexión al equipo de alimentación de la red y conexión de interface de ejes   | 10                |
|   | SPC200-MMI-DIAG | Conexión a equipo de diagnóstico y de panel de mando   | 11                |
|   | SPC200-DIO      | Entradas/Salidas digitales (10E/8S)  | 12                |
|   | SPC200-2AI-U    | Valor de referencia, 2 canales, 0 ... 10 V   | 14                |
|   | SPC200-SCU-AIF  | Subcontrolador para el tercer y cuarto eje   | 15                |
|   | SPC200-COM-PDP  | Conexión a PROFIBUS DP   | 16                |
|   | SPC200-COM-DN2  | Conexión DeviceNet   | 18                |
| <b>Terminal de mando</b>  |                 |  |                   |
|  | SPC200-MMI-1    | Panel de control para puesta a punto, programación y diagnóstico.<br>No se soportan todas las funciones del controlador de ejes SPC200.<br>Para la puesta en funcionamiento se recomienda el software WinPISA. | 28                |
| <b>Módulos de conexión para SPC200</b>  |                 |  |                   |
|   | Tipo            | Descripción resumida   | → Página/Internet |
| <b>Interface de ejes</b>  |                 |  |                   |
|  | SPC-AIF-POT     | Para potenciómetro analógico de medición de recorrido  | 20                |
|   | SPC-AIF-POT-LWG |  |                   |
|   | SPC-AIF-MTS     | – Para sistema digital de medición de recorrido Temposonics/AIF<br>– Para actuador lineal DGPI...-AIF  | 20                |
|   | SPC-AIF-INC     | Para cilindro normalizado DNCI   | 22                |
|   | SPC-AIF-MTS-2   | Para actuador lineal DGCI  | 24                |
| <b>Módulo de alimentación</b>   |                 |  |                   |
|  | SPC-AIF-SUP-24V | Alimentación adicional de la tensión de carga en el interface de ejes, con cable de más de 16 m  | 26                |

# Controladores de ejes SPC200

Cuadro general de productos

FESTO

| Configuración básica del controlador  |   |                      |                |                 |            |              |                |                   |
|---|---|----------------------|----------------|-----------------|------------|--------------|----------------|-------------------|
| Ejecución   | Descripción resumida  | Configuración básica |                |                 |            |              |                | → Página/Internet |
|  |   | SPC200-MMI-1         | SPC200-PWR-AIF | SPC200-MMI-DIAG | SPC200-DIO | SPC200-2AI-U | SPC200-SCU-AIF | SPC200-COM-PDP    |
| SPC200/P01  | Para 1 ó 2 ejes con panel de mando  | ■                    | ■              | ■               | ■          | -            | -              | 9                 |
| SPC200/P02  | Para 1 ó 2 ejes neumáticos con panel de mando y 2 entradas analógicas para definición de posiciones | ■                    | ■              | ■               | ■          | ■            | -              | 9                 |
| SPC200/P04  | Con conexión de PROFIBUS DP para 1 ó 2 ejes neumáticos  | -                    | ■              | ■               | -          | -            | ■              | 9                 |
| SPC200/P05  | Con conexión de PROFIBUS DP para máx. 4 ejes neumáticos   | -                    | ■              | ■               | -          | -            | ■              | 9                 |

| Posibilidades de ampliación del controlador  |   |                   |            |              |                |                |                |  |
|--|---|-------------------|------------|--------------|----------------|----------------|----------------|--|
| Ejecución  | Descripción resumida  | Ampliable con ... |            |              |                |                |                |  |
|  |   | SPC200-MMI-1      | SPC200-DIO | SPC200-2AI-U | SPC200-SCU-AIF | SPC200-COM-PDP | SPC200-COM-DN2 |  |
| SPC200/P01   | Para 1 ó 2 ejes con panel de mando  | -                 | 1)         | 1)           | 1)             | 1)             | 1)             |  |
| SPC200/P02   | Para 1 ó 2 ejes neumáticos con panel de mando y 2 entradas analógicas para definición de posiciones | -                 | -          | -            | -              | -              | -              |  |
| SPC200/P04   | Con conexión de PROFIBUS DP para 1 ó 2 ejes neumáticos  | 2)                | 1)         | 1)           | -              | -              | -              |  |
| SPC200/P05   | Con conexión de PROFIBUS DP para máx. 4 ejes neumáticos   | 2)                | -          | -            | -              | -              | -              |  |

- 1) Una posición libre, por lo tanto ampliable como máximo con un módulo (pedir por separado).  
Es posible conseguir otras configuraciones combinando los componentes individuales
- 2) Pedir opcionalmente

# Controladores de ejes SPC200

Hoja de datos

FESTO

## Unidad básica del controlador

SPC200-CPU-4

SPC200-CPU-6

### Función

Unidad básica para 4 ó 6 submódulos funcionales; incluye regulador de posiciones para 2 ejes neumáticos y unidad de control de posiciones para 4 ejes



| Datos técnicos generales                       |   |  | SPC200  |
|--|---|--|---|
| Alimentación de tensión                        |   |  | → 10 (SPC200-PWR-AIF)   |
| Consumo de corriente                           | SPC200-CPU-4/6 incl.<br>SPC200-PWR-AIF            | [mA]   | normal 100  |
| Tipo de procesador                             |   |  | Procesador de señales digitales   |
| Sistema operativo                              |   |  | Festo OS 4.6x <sup>1)</sup>   |
| Tiempo de regulación                           |   |  | [ms] normal 1,5   |
| Ciclo de control                               |   |  | [ms] normal 2   |
| Memoria  | utilizable indistintamente para programas y datos | [KByte]  | 20  |
| Copia de seguridad de datos                    |   |  | Memoria Flash   |
| Ciclos de seguridad                            |   |  | > 100 000   |
| Cantidad de ejes de posicionamiento            |   |  | total 4   |
| Neumática                                      |   |  | Máx. 4  |
| Motor paso a paso                              |   |  | Máx. 3  |
| Cantidad de entradas/salidas                   |   |  | local máx. 40 entradas, 32 salidas <sup>2)</sup>  |
| por ramal AIF                                  |   |  | máx. 16 entradas y 16 salidas <sup>3)</sup>   |
| Mediante bus de campo                          |   |  | máx. 64 entradas y 64 salidas   |
| Cantidad de programas de arranque              |   |  | 2 <sup>4)</sup>   |
| Cantidad de registros de posiciones            |   |  | 100 por eje   |
| Tipos de funcionamiento                        | Selección de frases                               | Cantidad de frases por movimiento              | máx. 32 mediante E/S por programa de arranque<br>máx. 1000 mediante conexión de bus de campo por programa de arranque |
|  |   | Señales de mando                               | ENABLE, READY, STOP, RESET, RECBIT1..5, CLK_A/B, RC_A/B, ACK_A/B  |
| Start/Stop                                     | Cantidad de programas                             | Señales de mando                               | ENABLE, READY, START/RESET, STOP, MC_A/B, SYNC_IA/B, SYNC_OA/B  |
|  |   | Programación                                   | Programación NC según DIN 66025   |
| Profundidad de los niveles de los subprogramas | Clases de comandos                                | Cantidad de comandos                           | Comandos de posicionamiento<br>Comandos E/S<br>Comandos de registro<br>Comandos de secuencias                         |
|  |   | Cantidad de frases NC                          | Máx. 2 000  |
|  |   | Cantidad de frases NC por programa             | Máx. 1 000  |
|  |   | Profundidad de los niveles de los subprogramas | Máx. 4  |

1) Actualización en abril de 2003

2) Restando las señales de control del primer submódulo

3) Como 1 unidad de entradas y 1 unidad de salidas de los módulos CP de bus de campo o como 1 módulo de entradas y salidas SPC-FIO ...


4) Como mínimo tiene que estar activo 1 programa de arranque

# Controladores de ejes SPC200

Hoja de datos

| Datos técnicos generales                    |                     |  |            |
|---|---------------------|--|------------|
|   |                     | SPC200   |            |
| Marcado CE (ver declaración de conformidad) |                     | Según directiva UE para CEM                      |            |
| Vibraciones/Choque                          | Vibraciones         | Comprobado según DIN/IEC 68 parte 2 -6, grado 1  |            |
|   | Choque              | Comprobado según DIN/IEC 68 parte 2 -27, grado 2 |            |
| Condiciones del entorno                     | Temperatura         | [°C]   | -5 ... +50 |
|   | Clase de protección | IP20 <sup>5)</sup>                               |            |
|   | Humedad relativa    | 95% sin condensación                             |            |
| Pesos                                       | SPC200-CPU-4        | [kg]   | 0,675      |
|   | SPC200-CPU-6        | [kg]   | 0,85       |

5) Con unidad básica completamente equipada

 **Nuevo**

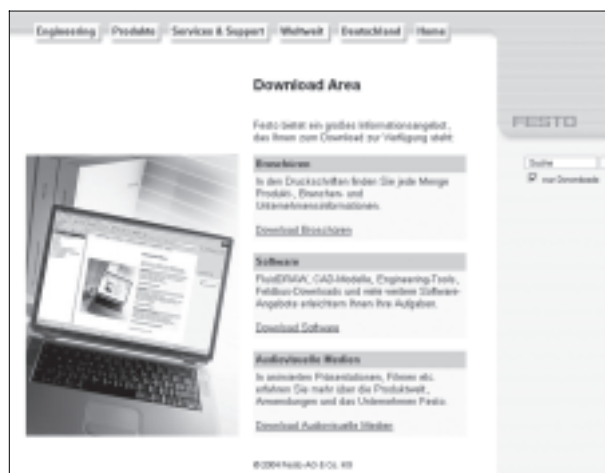
Los módulos de comunicación para conexión de bus de campo (por ejemplo, PROFIBUS y DeviceNet) permiten la lectura y escritura de todos los registros del controlador de ejes SPC200.

Lectura de la posición real y escritura de un valor de posición nominal.

| Referencias                   |   |            |                |
|-------------------------------|---|------------|----------------|
|                               |   | Nº de art. | Tipo           |
| Unidad básica del controlador | con 4 posiciones                                  | 170 173    | SPC200-CPU-4   |
|                               | con 6 posiciones                                  | 170 174    | SPC200-CPU-6   |
| Accesorios                    | Placa ciega (enchufable)                          | 170 229    | SPC200-BP      |
|                               | Estribo para montaje del SPC200 en perfil DIN     | 170 169    | CP-TS-HS-35    |
| Documentación para el usuario | para unidad básica de controlador de ejes, alemán | 170 245    | P.BE-SPC200-DE |
|                               | para unidad básica de controlador de ejes, inglés | 170 246    | P.BE-SPC200-EN |

**Módulos funcionales** → [www.festo.com](http://www.festo.com)

En la página de Festo en Internet se ofrecen módulos funcionales que soportan la comunicación entre unidades de control ajenas y el módulo PROFIBUS del controlador de ejes SPC200.



# Controladores de ejes SPC200

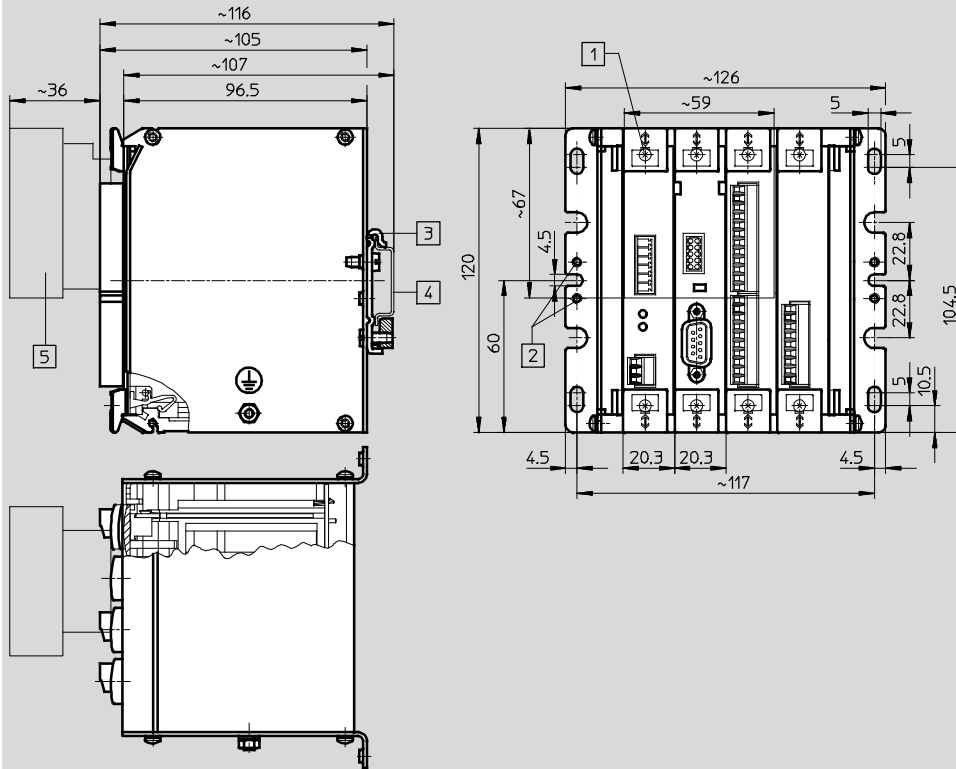
Hoja de datos



## Dimensiones

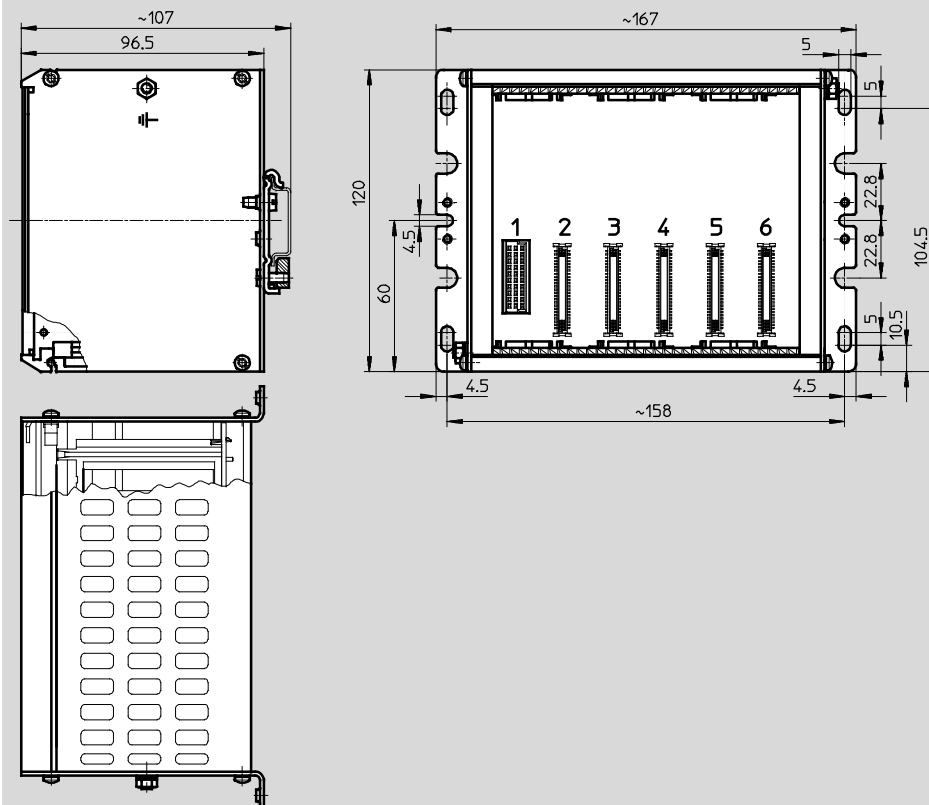
Datos CAD disponibles en [www.festo.com](http://www.festo.com)

SPC200-CPU-4 (Rack para 4 posiciones), ejemplo: SPC200/P02



- 1 Espacio para placa de identificación LBS 6x10
- 2 Lugar de fijación para abrazaderas
- 3 Abrazaderas para montaje de carril de soporte
- 4 Perfil de montaje
- 5 Unidad de mando SPC200-MMI-1

SPC200-CPU-6 (Rack para 6 posiciones)



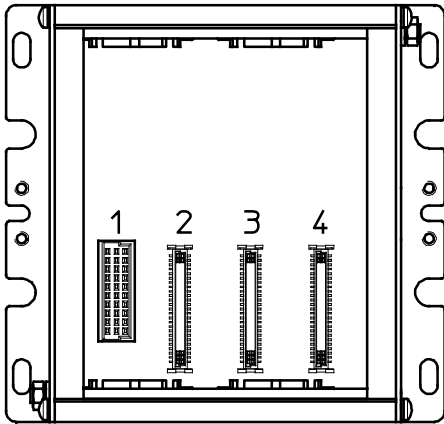
⚠ Importante  
Los números 1 ... 6 representan el orden de las posiciones.



# Controladores de ejes SPC200

Hoja de datos

## Orden de las posiciones



## Configuraciones del controlador

| Configuraciones del controlador | Posición de montaje |   |   |   | Terminal de mando SPC200-MMI-1 <sup>1)</sup> | Nº de art. | Tipo       |
|---------------------------------|---------------------|---|---|---|--|------------|------------|
|                                 | 1                   | 2 | 3 | 4 |  |            |            |
| P01                             | 1                   | 2 | 4 | 9 | ■  | 170 521    | SPC200/P01 |
| P02                             | 1                   | 2 | 4 | 5 | ■  | 170 522    | SPC200/P02 |
| P04                             | 1                   | 2 | 9 | 7 | -  | 187 812    | SPC200/P04 |
| P05                             | 1                   | 2 | 3 | 7 | -  | 187 813    | SPC200/P05 |

1) Incluido en el suministro.

## Explicación de las cifras

|   | Tipo            | Descripción                 | → Página/Internet |
|---|-----------------|-----------------------------|-------------------|
| 1 | SPC200-PWR-AIF  | Alimentación de tensión     | 10                |
| 2 | SPC200-MMI-DIAG | Módulo interface serie      | 11                |
| 3 | SPC200-SCU-AIF  | Subcontrolador              | 15                |
| 4 | SPC200-DIO      | E/S digitales               | 12                |
| 5 | SPC200-2AI-U    | Módulo de punto de consigna | 14                |
| 7 | SPC200-COM-PDP  | Conexión de PROFIBUS DP     | 16                |
| 9 | SPC200-PB       | Placa ciega                 | 7                 |

# Controladores de ejes SPC200

Hoja de datos

FESTO

## Alimentación de tensión SPC200-PWR-AIF

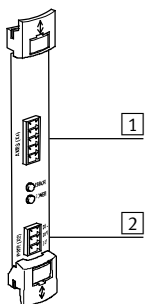
Función  
Alimentación de tensión y conexión  
del primer ramal de ejes



| Datos técnicos generales                    |   |                  | SPC200-PWR-AIF                        |
|---|---|------------------|---------------------------------------|
| Consumo de corriente                        | Tarjeta   | [mA]             | consultar unidad básica               |
| Equipo de alimentación (PWR)                | Alimentación  | [V DC]           | 24 -5/+25%                            |
|   | Ondulación residual   | [%]              | 2                                     |
|   | Puenteo en caso de caída de tensión, para función lógica (pin 2): | [ms]             | 10                                    |
|   | Consumo de corriente  | Carga, pin 1 [A] | Máx. 5,0                              |
|   | Lógica, pin 2 [A]   | Máx. 4,0         |                                       |
| Funciones                                   | -   |                  | 2 ejes neumáticos                     |
| Unión entre ejes                            | Entradas digitales  | [máx.]           | 16 entradas funcionales <sup>1)</sup> |
|   | Salidas digitales   | [máx.]           | 16 salidas funcionales <sup>1)</sup>  |
| Conexiones eléctricas                       | Unidad de alimentación  |                  | Regleta de bornes de 3 contactos      |
|   | Conexión de ejes  |                  | Regleta de bornes de 5 contactos      |
| Marcado CE (ver declaración de conformidad) |   |                  | Según directiva UE para CEM           |
| Pesos                                       |   | [g]              | 82                                    |
| Posición de montaje →                       | 9   |                  | 1                                     |

1) Como 1 unidad de entradas y 1 unidad de salidas de los módulos CP o como 1 módulo de entradas y salidas SPC-FIO-...

### Ocupación de clavijas:



1) Regleta de bornes preconfigurada para el cable KSPC-AIF-WD-...

2) Regleta de bornes de 3 contactos incluida en el suministro. Sección máx. de la conexión: 1,5 mm<sup>2</sup>

Cable de conexión → 29, n° 1

! Importante

Las válvulas conectadas a las interfaces de los ejes y las salidas de los módulos CP se alimentan a través de la tensión de carga de 24 V y, en consecuencia, pueden desconectarse independientemente de la lógica.

| 1) AXES (X1) |                                      |
|--------------|--------------------------------------|
| Pin          | Función                              |
| 1            | CAN-LOW (marrón)                     |
| 2            | CAN-HIGH (blanco)                    |
| 3            | 24 V (amarillo)                      |
| 4            | 0 V (verde)                          |
| 5            | Alimentación de 24 V de carga (gris) |

| 2) PWR (X2) |   |
|-------------|---|
| Pin         | Función   |
| 1           | Alimentación de 24 V de carga para las válvulas |
| 2           | Alimentación de 24 V para la lógica             |
| 3           | 0 V   |
|             |   |
|             |   |

| Referencias |  |            |                |
|-------------|--|------------|----------------|
|             |  | Nº de art. | Tipo           |
| Submódulo   | Conexión al equipo de alimentación de la red y conexión de interface de ejes | 170 175    | SPC200-PWR-AIF |

# Controladores de ejes SPC200

Hoja de datos

FESTO

## Módulo interface serie SPC200-MMI-DIAG

### Función

Interface serie para diagnóstico y programación; conexión de la unidad de mando MMI-1

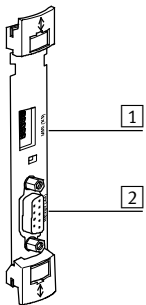


| Datos técnicos generales                    |                          |           | SPC200-MMI-DIAG                                      |
|---|--------------------------|-----------|--|
| Consumo de corriente                        | Tarjeta                  | [mA]      | normal 50 <sup>1)</sup>                              |
| Módulo interface serie                      | Ejecución                |           | RS 232 C   |
|   | Separación galvánica     |           | Sí   |
|   | Velocidad de transmisión | [baudios] | 9 600, 19 200, 38 400, 57 600, 115 200 <sup>2)</sup> |
|   | Datos                    | [Bit]     | 8  |
|   | Bit de parada            | [Bit]     | 1  |
|   | Paridad                  |           | Even parity  |
|   | Protocolo                |           | Sin handshake  |
| Interface MMI                               | Ejecución                |           | Similar a RS 232 C                                   |
|   | Separación galvánica     |           | No   |
| Conexiones eléctricas                       | Módulo interface serie   |           | SUB-D de 9 contactos, tipo zócalo                    |
|   | MMI-1                    |           | 5 regletas de clavijas de doble contacto             |
| Marcado CE (ver declaración de conformidad) |                          |           | Según directiva UE para CEM                          |
| Peso  |                          | [g]       | 68   |
| Posición de montaje → 9                     |                          |           | 2  |

1) Unidad de mando SPC200-MMI-1

2) Después de conectar Power-ON, la velocidad de transmisión es de 9 600 Baud

### Ocupación de clavijas:



- 1) Conexión para la unidad de indicación y control SPC200-MMI-1
- 2) Módulo interface serie

Cable de conexión → 29, n° 7

| 2) RS232 (X4) |                          |
|---------------|--------------------------|
| Pin           | Función                  |
| 2             | Datos recibidos (RxD)    |
| 3             | Datos transmitidos (TxD) |
| 5             | Señal básica (SNGD)      |

| Referencias |  | Nº de art. | Tipo            |
|-------------|--|------------|-----------------|
| Submódulo   | Conexión a equipo de diagnóstico y de panel de mando | 170 176    | SPC200-MMI-DIAG |

# Controladores de ejes SPC200

Hoja de datos

FESTO

## ES digitales SPC200-DIO

Función  
Submódulo digital de entradas/  
salidas (E/S locales)



| Datos técnicos generales |  |        | SPC200-DIO  |
|--------------------------|--|--------|---|
| Consumo de corriente     | Tarjeta  | [mA]   | normal 50   |
| Entradas digitales       | Cantidad de entradas                                 |        | 10  |
|                          | Alimentación de detectores                           | [A]    | 0,5 <sup>1)</sup>                                     |
|                          | Consumo de corriente                                 | [mA]   | 8 (con 24 V DC/"lógica 1")                            |
|                          | Aseguramiento de la alimentación para los detectores |        | Protección electrónica contra cortocircuitos          |
|                          | Retardo  | [ms]   | 5   |
| Salidas digitales        | Cantidad de salidas                                  |        | 8   |
|                          | Alimentación   | [V DC] | 24 ±25% <sup>2)</sup>                                 |
|                          | Carga máxima de corriente por salida                 | [mA]   | 250   |
|                          | Aseguramiento de las salidas                         |        | Electrónico, a través de la suma de todas las salidas |
|                          | Corriente máx. de disparo                            | [A]    | 2   |
|                          | Tiempo de respuesta                                  | [ms]   | 1,5   |
| Ejecución                | Entradas / Salidas                                   |        | según IEC 61131-2 conexión a positivo (PNP)           |
| Separación galvánica     | Entradas / Salidas                                   |        | No/Sí   |
| Conexiones eléctricas    | Entradas   |        | Regleta de bornes de 12 contactos                     |
|                          | Salidas  |        | Regleta de bornes de 10 contactos                     |
| Pesos                    |  | [g]    | 62  |
| Posición de montaje → 9  |  |        | a partir de 3   |

1) A través de alimentación de 24 V (pin 2 a submódulo SPC200-PWR-AIF)

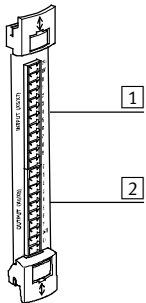
2) Alimentación por separado; tener en cuenta los datos correspondientes a la carga

# Controladores de ejes SPC200

Hoja de datos

FESTO

## Ocupación de clavijas:



- 1 Regleta de bornes de 12 contactos incluida en el suministro. Sección máx. de la conexión: 1,5 mm<sup>2</sup>
- 2 Regleta de bornes de 10 contactos incluida en el suministro. Sección máx. de la conexión: 1,5 mm<sup>2</sup>

### Importante

En el primer submódulo se ocupan las entradas y salidas por las funciones indispensables, tales como Start, Stop, etc.. Pueden programarse libremente hasta 7 entradas y 5 salidas.

En los submódulos adicionales es posible programar libremente todas las 10 entradas y 8 salidas. Es posible utilizar hasta 4 submódulos de E/S (en el rack de 6).

| 1 Input (X5/X7) |         |  |                     |
|-----------------|---------|--|---------------------|
| Pin             | Función | Funcionamiento en modalidad Start/Stop | Selección de frases |
| 1               | 24 V    | Alimentación (para detector)           |                     |
| 2               | 0 V     |  |                     |
| 3               | I0.0    | Programable libremente                 | RECBIT1             |
| 4               | I0.1    | Programable libremente                 | RECBIT2             |
| 5               | I0.2    | Programable libremente                 | RECBIT3             |
| 6               | I0.3    | Programable libremente                 | RECBIT4             |
| 7               | I0.4    | Programable libremente                 | RECBIT5             |
| 8               | I0.5    | (SYNC_IN/B) <sup>1)</sup>              | CLK_B               |
| 9               | I0.6    | (SYNC_IN/B) <sup>1)</sup>              | CLK_A               |
| 10              | I0.7    | STOP                                   | STOP                |
| 11              | I0.8    | START/RESET <sup>2)</sup>              | RESET <sup>2)</sup> |
| 12              | I0.9    | ENABLE                                 | ENABLE              |

| 2 Output (X2) |         |  |                     |
|---------------|---------|--|---------------------|
| Pin           | Función | Funcionamiento en modalidad Start/Stop | Selección de frases |
| 1             | Q0.0    | Programable libremente                 | –                   |
| 2             | Q0.1    | Programable libremente                 | –                   |
| 3             | Q0.2    | Programable libremente                 | –                   |
| 4             | Q0.3    | MC_B                                   | RC_B                |
| 5             | Q0.4    | MC_A                                   | RC_A                |
| 6             | Q0.5    | (SYNC_OUT/B) <sup>1)</sup>             | ACK_B               |
| 7             | Q0.6    | (SYNC_OUT/A) <sup>1)</sup>             | ACK_A               |
| 8             | Q0.7    | READY                                  | READY               |
| 9             | 24 V    | Alimentación (de carga para salidas)   |                     |
| 10            | 0 V     |  |                     |

1) Programable libremente si no está en uso

2) Reset (reset del programa) en combinación con señal 0 en la entrada de stop

## Referencias

| Submódulo | Entradas/Salidas digitales (10E/8S) | Nº de art. | Tipo       |
|-----------|-------------------------------------|------------|------------|
|           |                                     | 170 179    | SPC200-DIO |

# Controladores de ejes SPC200

Hoja de datos

FESTO

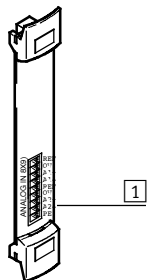
Módulo de punto de consigna  
SPC200-2AI-U

Función  
Submódulo analógico de entradas



| Datos técnicos generales |                                  |        | SPC200-2AI-U |
|--------------------------|----------------------------------|--------|--------------|
| Consumo de corriente     | Tarjeta                          | [mA]   | normal 10    |
| Entradas analógicas      | Cantidad de entradas             |        | 2            |
|                          | Tensión de entrada               | [V DC] | 0 ... 10     |
|                          | Filtro de entradas, LOW          | [Hz]   | 16           |
|                          | Resolución                       | [Bit]  | 12           |
|                          | No linealidad                    |        | 3 LSB        |
|                          | Error máximo de amplificación    | [%]    | 0,2          |
|                          | Error máximo de offset           | [mV]   | 1,5          |
|                          | Precisión absoluta               | [%]    | < 0,3        |
| Tensión de referencia    |                                  | [V DC] | 10           |
|                          | Precisión absoluta               | [%]    | 0,4          |
|                          | Corriente máx.                   | [mA]   | 8            |
| Conexión eléctrica       | Regleta de bornes de 9 contactos |        |              |
| Pesos                    |                                  | [g]    | 55           |
| Posición de montaje → 9  | a partir de 3                    |        |              |

## Ocupación de clavijas:



- 1 Regleta de bornes de 9 contactos incluida en el suministro. Sección máx. de la conexión: 1,5 mm<sup>2</sup>

⚠ Importante

Pueden utilizarse 2 submódulos para la definición previa de posiciones para hasta 4 ejes. La atribución de un canal a un eje puede programarse libremente.

A un canal sólo puede atribuírsele un eje. El offset y la escala del valor nominal también puede programarse por separado para cada canal.

## 1 Analógica IN (X9)

| Pin | Función                                   |
|-----|---|
| 1   | Tensión de referencia 10 V <sub>REF</sub> |
| 2   | 0 V                                       |
| 3   | A1+; señal (+) para canal 1               |
| 4   | A1-; señal (-) para canal 1               |
| 5   | Tensión de referencia 10 V <sub>REF</sub> |
| 6   | 0 V                                       |
| 7   | A2+; señal (+) para canal 2               |
| 8   | A2-; señal (-) para canal 2               |
| 9   | PE  |

## Referencias

|           |  | Nº de art. | Tipo         |
|-----------|--|------------|--------------|
| Submódulo | Valor de referencia analógico, 2 canales, 0 ... 10 V | 170 177    | SPC200-2AI-U |

# Controladores de ejes SPC200

Hoja de datos

## Subcontrolador SPC200-SCU-AIF

### Función

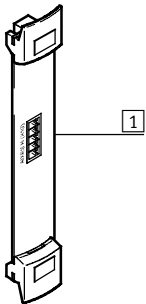
Contiene los reguladores de posición para 2 ejes neumáticos adicionales y la conexión para el segundo ramal de ejes



| Datos técnicos generales                    |                    |        | SPC200-SCU-AIF                   |
|---|--------------------|--------|----------------------------------|
| Consumo de corriente                        | Tarjeta            | [mA]   | normal 100                       |
| Conexión de ejes                            | 2. Ramal           |        | 3. y 4. eje neumático            |
|   | Entradas digitales | [máx.] | 16 E/S funcionales <sup>1)</sup> |
|   | Salidas digitales  | [máx.] | 16 E/S funcionales <sup>1)</sup> |
| Conexión eléctrica                          | Conexión de ejes   |        | Regleta de bornes de 5 contactos |
| Marcado CE (ver declaración de conformidad) |                    |        | Según directiva UE para CEM      |
| Pesos                                       |                    | [g]    | 80                               |
| Posición de montaje → 9                     |                    |        | a partir de 3                    |

1) Como 1 unidad de entradas y 1 unidad de salidas de los módulos CP o como 1 módulo de entradas y salidas SPC-FIO-...

### Ocupación de clavijas:



1) Regleta de bornes preconfigurada en el cable tipo KSPC-AIF-1-WD-... preconfigurado

Cable de conexión → 29, n° 1

| 1) AXES B (X10) |                                      |
|-----------------|--------------------------------------|
| Pin             | Función                              |
| 1               | CAN-LOW (marrón)                     |
| 2               | CAN-HIGH (blanco)                    |
| 3               | 24 V (amarillo)                      |
| 4               | 0 V (verde)                          |
| 5               | Alimentación de 24 V de carga (gris) |

| Referencias |   |                        |
|-------------|---|------------------------|
|             |   | Nº de art. Tipo        |
| Submódulo   | Subcontrolador para el tercer y cuarto eje neumático. | 178 311 SPC200-SCU-AIF |

# Controladores de ejes SPC200

Hoja de datos

FESTO

## Conexión de PROFIBUS DP SPC200-COM-PDP

### Función

Conexión de PROFIBUS del SPC200  
como slave a una red PROFIBUS



| Datos técnicos generales                                    |   |          | SPC200-COM-PDP   |                            |
|---|---|----------|--|----------------------------|
| Consumo de corriente  | Tarjeta   | [mA]     | normal 50  |                            |
| Profibus  | Ejecución   |          | RS 485   |                            |
|   | Separación galvánica                                  |          | Sí   |                            |
|   | Tipo de transmisión                                   |          | Sería asíncrona, semidúplex  |                            |
|   | Protocolos  |          | PROFIBUS DP (slave normalizado), según DIN 19245, 1 – 4, NE 50170 vol. 2 |                            |
|   | Margen de direcciones de la interface de bus de campo |          | 0 ... 125  |                            |
|   | máx. volumen de direcciones                           | Salidas  | [Byte]   | 32                         |
|   |   | Entradas | [Byte]   | 32                         |
|   | Velocidad de transmisión                              |          | [KBit/s]   | 9,6 – 12 000 <sup>1)</sup> |
|   | Longitud de la línea                                  |          | [km]   | 23,8 <sup>2)</sup>         |
| Carga máx. admisible  |   | [mA]     | 100 <sup>3)</sup>  |                            |
| Ayuda para la configuración de la interface de bus de campo |   |          | Archivo GSD  |                            |
| Conexión eléctrica  | PROFIBUS  |          | SUB-D de 9 contactos, tipo zócalo  |                            |
| Marcado CE (ver declaración de conformidad)                 |   |          | Según directiva UE para CEM  |                            |
| Pesos   |   | [g]      | 80   |                            |
| Posición de montaje →                                       | 9   |          | a partir de 3 <sup>4)</sup>  |                            |

- 1) Detección automática de la velocidad de transmisión
- 2) La longitud del cable depende del índice Baudío y el tipo de cable
- 3) Tensión de alimentación, positivo (PSV) pin 6
- 4) Al utilizar la unidad de mando MMI-1, a partir de posición 4

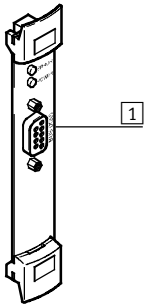


# Controladores de ejes SPC200

Hoja de datos



## Ocupación de clavijas:



- 1 Utilización de conector tipo clavija de 9 contacto según norma de PROFIBUS, tipo FBS-SUB-9-WS-PB-K → tabla siguiente



Nuevo

Los datos de las posiciones pueden leerse y escribirse directamente a través de PROFIBUS (a partir de versión 2.0)

## 1 Bus (X20)

| Pin | Función    |
|-----|------------|
| 1   | PE         |
| 2   | No ocupado |
| 3   | RxD/TxD-P  |
| 4   | CNTR-P     |
| 5   | DGND       |
| 6   | UP         |
| 7   | No ocupado |
| 8   | RxD/TxD-N  |
| 9   | No ocupado |

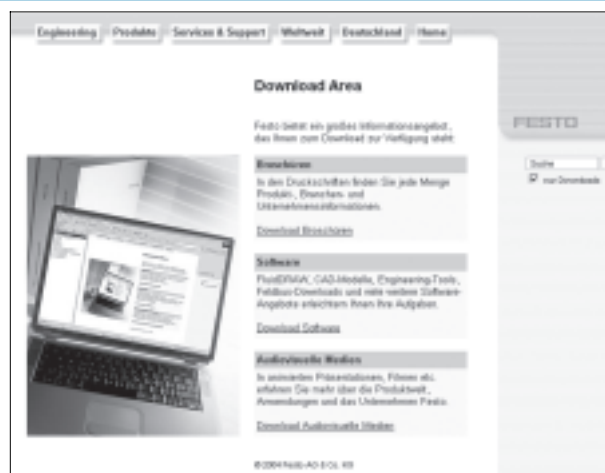
## Referencias

|                               |                                      | Nº de art. | Tipo                   |
|-------------------------------|--------------------------------------|------------|------------------------|
| Submódulo                     | Conexión de PROFIBUS DP              | 170 224    | SPC200-COM-PDP         |
| Accesorios                    | Conector                             | 533 780    | FBS-SUB-9-WS-PB-K      |
| Documentación para el usuario | Para conexión de PROFIBUS DP, alemán | 188 892    | P.BE-SPC200-COM-PDP-DE |
|                               | Para conexión de PROFIBUS DP, inglés | 188 893    | P.BE-SPC200-COM-PDP-EN |
| Software y manual             | Para controlador Simatic S7, alemán  | 540 188    | P.SW-SPC200-S7-PC-DE   |
|                               | Para controlador Simatic S7, inglés  | 540 189    | P.SW-SPC200-S7-PC-EN   |

## Módulos funcionales

→ [www.festo.com](http://www.festo.com)

En la página de Festo en Internet se ofrecen módulos funcionales que soportan la comunicación entre unidades de control ajenas y el módulo PROFIBUS del controlador de ejes SPC200.



# Controladores de ejes SPC200

Hoja de datos

FESTO

## Conexión a DeviceNet SPC200-COM-DN2

### Función

Conexión del SPC200 como slave a una red DeviceNet



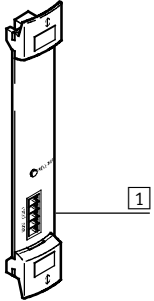
| Datos técnicos generales                                    |   |          | SPC200-COM-DN2  |
|---|---|----------|---|
| Consumo de corriente  | Tarjeta   | [mA]     | normal 50   |
| Alimentación de tensión                                     | Bus de campo  | [V DC]   | 11 ... 30   |
| DeviceNet-Bus   | Ejecución   |          | – Physical Layer (Layer 1) según ISO/DIS 11898<br>– Standard highspeed hasta 1Mbit<br>– Data Link Layer (Layer 2) según especificaciones CAN V2.0<br>– DeviceNet, versión 2.0 |
|   | Separación galvánica                                  |          | Sí  |
|   | Protocolos  |          | – DeviceNet-IO<br>– DeviceNet-Profil  |
|   | Margen de direcciones de la interface de bus de campo |          | 0 ... 63  |
|   | Velocidad de transmisión                              | [KBit/s] | 125, 250, 500   |
| Cantidad de entradas  | Selección de frases                                   | [Byte]   | 2   |
|   | Start/Stop  | [Byte]   | 2 ... 8   |
| Cantidad de salidas   | Selección de frases                                   | [Byte]   | 4   |
|   | Start/Stop  | [Byte]   | 2 ... 8   |
| Característica de funcionamiento                            |   |          | Lectura y escritura de entradas y salidas   |
|   |   |          | Lectura y escrituras de todos los registros de programación del SPC200  |
|   |   |          | Lectura de las posiciones nominales   |
|   |   |          | Valor de referencia   |
| Indicador LED   |   |          | Estado de módulos y de la red   |
| Diagnóstico   |   |          | a través de byte de estado  |
|   |   |          | a través de indicación de estado de WinPISA   |
| Ayuda para la configuración de la interface de bus de campo |   |          | Archivo EDS   |
| Conexión eléctrica  | Open style  |          | Regleta de bornes de 5 contactos  |
| Marcado CE (ver declaración de conformidad)                 |   |          | Según directiva UE para CEM   |
| Pesos   |   | [g]      | 80  |
| Posición de montaje → 9                                     |   |          | a partir de 3   |

# Controladores de ejes SPC200


Hoja de datos

FESTO

## Ocupación de clavijas:



- 1 Regleta de bornes de 5 contactos incluida en el suministro.  
Sección máx. de la conexión:  
1,5 mm<sup>2</sup>

 Nuevo

El submódulo SPC200-COM-DN2 permite la conexión del SPC200 a DeviceNet.

Los datos de las posiciones pueden leerse y escribirse directamente mediante PROFIBUS (a partir de versión 4.9).

## 1 Bus (X20)

| Pin | Función                                  |
|-----|--|
| 1   | 0 Interface de bus V/Lógica (CAN_GND)    |
| 2   | Datos - (CAN_L)                          |
| 3   | Apantallamiento (CAN_SHLD)               |
| 4   | Datos + (CAN_H)                          |
| 5   | 24 Interface de bus V DC/Lógica (CAN_V+) |

## Referencias

|                               |                                   | Nº de art. | Tipo                     |
|-------------------------------|-----------------------------------|------------|--------------------------|
| Submódulo                     | Conexión DeviceNet                | 540 305    | SPC200-COM-DN2           |
| Documentación para el usuario | Para conexión a DeviceNet, alemán | 196 607    | P.BE-SPC200-COM-CANDN-DE |
|                               | Para conexión a DeviceNet, inglés | 196 608    | P.BE-SPC200-COM-CANDN-EN |

# Controladores de ejes SPC200

Hoja de datos

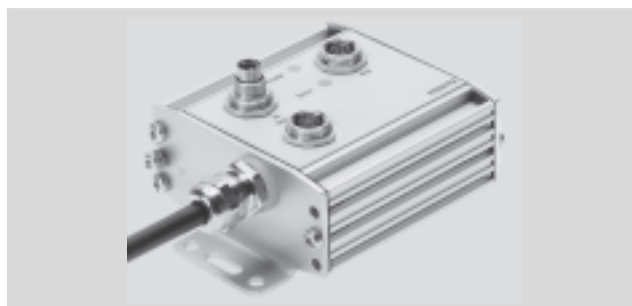
FESTO

## Interface de ejes

SPC-AIF-POT  
SPC-AIF-POT-LWG  
SPC-AIF-MTS

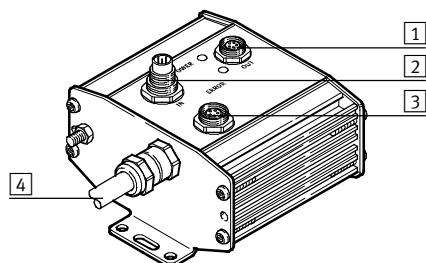
## Función

Conexión de la válvula posicionadora y del sistema de medición de recorrido de un eje neumático al SPC200. Paso de la conexión hacia la segunda interface o hacia un módulo CP



| Datos técnicos generales                    |  | SPC-AIF-POT                     | SPC-AIF-POT-LWG                | SPC-AIF-MTS                                |
|---|--|---------------------------------|--------------------------------|--|
| Consumo de corriente                        | Interface de ejes [mA]                                   | 100                             | 100                            | 200  |
|   | Válvula posicionadora, máx. [A]                          | 1,1                             |                                |  |
| Conexiones eléctricas                       | AIF IN   | M9 de 5 contactos, tipo clavija |                                |  |
|   | AIF OUT  | M9 de 5 contactos, tipo zócalo  |                                |  |
|   | Válvula posicionadora                                    | M9 de 7 contactos, tipo clavija |                                |  |
|   | Sistema de medición de recorrido, longitud del cable [m] | 0,3                             |                                |  |
|   | Conectores   | Forma A DIN 43650               | Conector cúbico de 4 contactos | Conector redondo de 6 contactos; DIN 45322 |
| Marcado CE (ver declaración de conformidad) |  | Según directiva UE para CEM     |                                |  |
| Condiciones del entorno                     | Temperatura [°C]   | 0 ... +50                       |                                |  |
|   | Clase de protección según IEC 60529                      | IP65                            |                                |  |
| Pesos [g]                                   |  | 300                             |                                |  |

## Ocupación de clavijas:



Cable → 29, n° 2/n° 3/n° 5

| 1 AIF OUT |   |
|-----------|---|
| Pin       | Función                                 |
| 1         | 24 V (amarillo)                         |
| 2         | 24 Alimentación de 24 V de carga (gris) |
| 3         | 0 V (verde)                             |
| 4         | CAN-HIGH (blanco)                       |
| 5         | CAN-LOW (marrón)                        |
| PE        | Malla                                   |

| 2 AIF IN |   |
|----------|---|
| Pin      | Función                                 |
| 1        | 24 V (amarillo)                         |
| 2        | 24 Alimentación de 24 V de carga (gris) |
| 3        | 0 V (verde)                             |
| 4        | CAN-HIGH (blanco)                       |
| 5        | CAN-LOW (marrón)                        |
| PE       | Malla                                   |

| 3 Válvula posicionadora |               |
|-------------------------|---------------|
| Pin                     | Función       |
| 1                       | +24 V         |
| 2                       | 0 V           |
| 3                       | 0 V           |
| 4                       | Valor nominal |
| 5                       | GND           |
| 6                       | No ocupado    |
| 7                       | +24 V         |
| PE                      | Malla         |

| 4 Sistema de medición de recorrido POT |                |
|--|----------------|
| Pin                                    | Función        |
| 1                                      | +10 V (verde)  |
| 2                                      | Señal (blanco) |
| 3                                      | GND (marrón)   |
| PE                                     | PE (amarillo)  |

| 4 Sistema de medición de recorrido LWG |                |
|--|----------------|
| Pin                                    | Función        |
| 1                                      | +10 V (verde)  |
| 2                                      | Señal (blanco) |
| 3                                      | GND (marrón)   |
| PE                                     | PE (amarillo)  |

| 4 Sistema de medición de recorrido MTS |                     |
|--|---------------------|
| Pin                                    | Función             |
| 1                                      | Can LOW (blanco)    |
| 2                                      | Can HIGH (amarillo) |
| 3                                      | No ocupado          |
| 4                                      | No ocupado          |
| 5                                      | +24 V (verde)       |
| 6                                      | 0 V (marrón)        |
| PE                                     | Malla               |

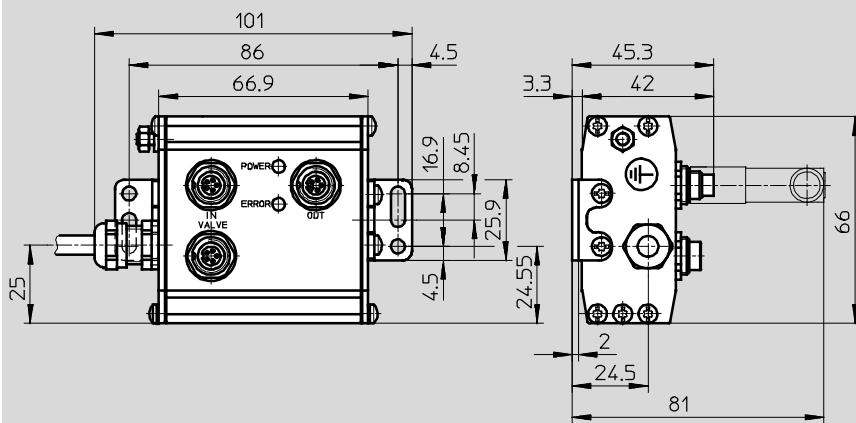
# Controladores de ejes SPC200

Hoja de datos

## Dimensiones

Datos CAD disponibles en → [www.festo.com](http://www.festo.com)

SPC-AIF-POT/-LWG/-MTS



- 1 Conjunto de elementos
- 2 Cable de conexión

## Referencias

|                   |   | Nº de art. | Tipo                       |
|-------------------|---|------------|----------------------------|
| Interface de ejes | Para sistema analógico de medición de recorrido | 170 228    | SPC-AIF-POT                |
|                   |   | 527 496    | SPC-AIF-POT-LWG            |
|                   | Para sistema digital de medición de recorrido   | 170 231    | SPC-AIF-MTS                |
| Accesorios        | Resistencia final por ramal AIF                 | 175 403    | KABS-M9-R100 <sup>1)</sup> |
|                   | Conjunto de elementos para el montaje vertical  | 540 309    | SPC-HBW-SET                |

1) Contenido una vez en el SPC200/POX

# Controladores de ejes SPC200

Hoja de datos

FESTO

## Interface de ejes SPC-AIF-INC

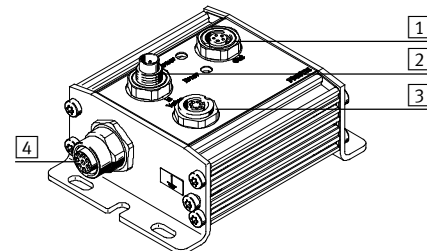
### Función

Conexión de la válvula posicionadora y del sistema de medición de recorrido de un eje neumático al SPC200. Paso de la conexión hacia la segunda interface o hacia un módulo CP.



| Datos técnicos generales                    |                                     |      | SPC-AIF-INC                     |
|---|-------------------------------------|------|---------------------------------|
| Consumo de corriente                        | Interface de ejes                   | [mA] | 60                              |
|   | Válvula posicionadora, máx.         | [A]  | 1,1                             |
| Conexiones eléctricas                       | AIF IN                              |      | M9 de 5 contactos, tipo clavija |
|   | AIF OUT                             |      | M9 de 5 contactos, tipo zócalo  |
|   | Válvula posicionadora               |      | M9 de 7 contactos, tipo zócalo  |
|   | Sistema de medición de recorrido    |      | M12 de 8 contactos, tipo zócalo |
| Marcado CE (ver declaración de conformidad) |                                     |      | Según directiva UE para CEM     |
| Condiciones del entorno                     | Temperatura                         | [°C] | 0 ... +50                       |
|   | Clase de protección según IEC 60529 |      | IP65                            |
| Pesos                                       |                                     | [g]  | 240                             |

### Ocupación de clavijas:



Cable → 29, n° [2]/n° [3]/n° [5]

| [1] AIF OUT |   |
|-------------|---|
| Pin         | Función                                 |
| 1           | 24 V (amarillo)                         |
| 2           | 24 Alimentación de 24 V de carga (gris) |
| 3           | 0 V (verde)                             |
| 4           | CAN-HIGH (blanco)                       |
| 5           | CAN-LOW (marrón)                        |
| PE          | Malla                                   |

| [2] AIF IN |   |
|------------|---|
| Pin        | Función                                 |
| 1          | 24 V (amarillo)                         |
| 2          | 24 Alimentación de 24 V de carga (gris) |
| 3          | 0 V (verde)                             |
| 4          | CAN-HIGH (blanco)                       |
| 5          | CAN-LOW (marrón)                        |
| PE         | Malla                                   |

| [3] Válvula posicionadora |               |
|---------------------------|---------------|
| Pin                       | Función       |
| 1                         | +24 V         |
| 2                         | 0 V           |
| 3                         | 0 V           |
| 4                         | Valor nominal |
| 5                         | GND           |
| 6                         | No ocupado    |
| 7                         | +24 V         |
| PE                        | Malla         |

| [4] Sistema de medición de recorrido INC |         |
|--|---------|
| Pin                                      | Función |
| 1  | 5 V     |
| 2  | GND     |
| 3  | sin+    |
| 4  | sin-    |
| 5  | cos-    |
| 6  | cos+    |
| 7  | Malla   |
| 8  | -       |

# Controladores de ejes SPC200

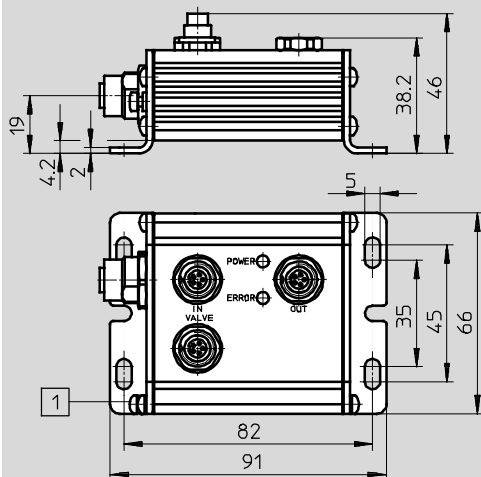
Hoja de datos

FESTO

## Dimensiones

Datos CAD disponibles en → [www.festo.com](http://www.festo.com)

SPC-AIF-INC



1 Conexión a tierra

## Referencias

|                   |   | Nº de art. | Tipo                       |
|-------------------|---|------------|----------------------------|
| Interface de ejes | Para sistema digital de medición de recorrido | 537 320    | SPC-AIF-INC                |
| Accesorios        | Resistencia final por ramal AIF               | 175 403    | KABS-M9-R100 <sup>1)</sup> |

1) Contenido una vez en el SPC200/POX

# Controladores de ejes SPC200

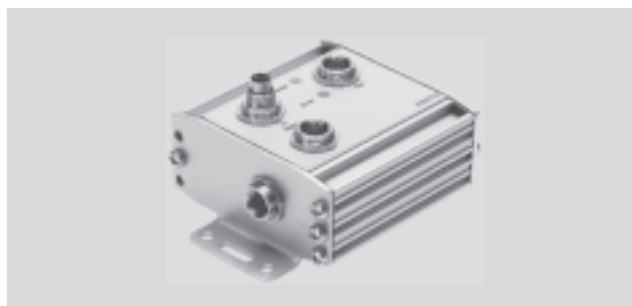
Hoja de datos

FESTO

## Interface de ejes SPC-AIF-MTS-2

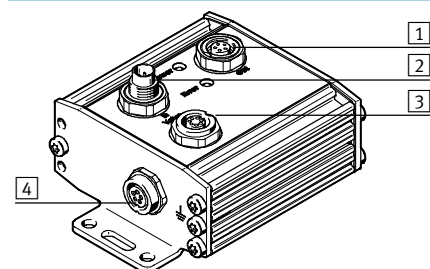
### Función

Conexión de la válvula posicionadora y del sistema de medición de recorrido de un eje neumático al SPC200. Paso de la conexión hacia la segunda interface o hacia un módulo CP.



| Datos técnicos generales                    |                                     |      | SPC-AIF-MTS-2                   |
|---|-------------------------------------|------|---------------------------------|
| Consumo de corriente                        | Interface de ejes                   | [mA] | 200                             |
|   | Válvula posicionadora, máx.         | [A]  | 1,1                             |
| Conexiones eléctricas                       | AIF IN                              |      | M9 de 5 contactos, tipo clavija |
|   | AIF OUT                             |      | M9 de 5 contactos, tipo zócalo  |
|   | Válvula posicionadora               |      | M9 de 7 contactos, tipo clavija |
|   | Sistema de medición de recorrido    |      | M9 de 5 contactos, tipo zócalo  |
| Marcado CE (ver declaración de conformidad) |                                     |      | Según directiva UE para CEM     |
| Condiciones del entorno                     | Temperatura                         | [°C] | 0 ... +50                       |
|   | Clase de protección según IEC 60529 |      | IP65                            |
| Pesos                                       |                                     | [g]  | 300                             |

### Ocupación de clavijas:



Cable → 29, n° [2]/n° [3]/n° [5]

| [1] AIF OUT |   |
|-------------|---|
| Pin         | Función                                 |
| 1           | 24 V (amarillo)                         |
| 2           | 24 Alimentación de 24 V de carga (gris) |
| 3           | 0 V (verde)                             |
| 4           | CAN-HIGH (blanco)                       |
| 5           | CAN-LOW (marrón)                        |
| PE          | Malla                                   |

| [2] AIF IN |   |
|------------|---|
| Pin        | Función                                 |
| 1          | 24 V (amarillo)                         |
| 2          | 24 Alimentación de 24 V de carga (gris) |
| 3          | 0 V (verde)                             |
| 4          | CAN-HIGH (blanco)                       |
| 5          | CAN-LOW (marrón)                        |
| PE         | Malla                                   |

| [3] Válvula posicionadora |               |
|---------------------------|---------------|
| Pin                       | Función       |
| 1                         | +24 V         |
| 2                         | 0 V           |
| 3                         | 0 V           |
| 4                         | Valor nominal |
| 5                         | GND           |
| 6                         | No ocupado    |
| 7                         | +24 V         |
| PE                        | Malla         |

| [4] Sistema de medición de recorrido DGCI |            |
|---|------------|
| Pin                                       | Función    |
| 1   | +24 V      |
| 2   | No ocupado |
| 3   | 0 V        |
| 4   | CAN-HIGH   |
| 5   | CAN-LOW    |
| PE  | Malla      |



# Controladores de ejes SPC200

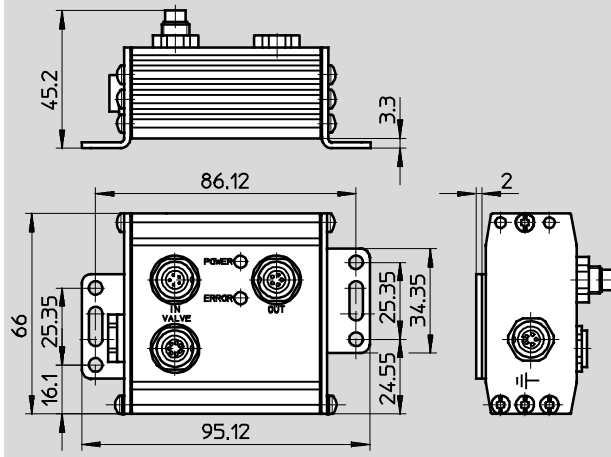
Hoja de datos

FESTO

## Dimensiones

Datos CAD disponibles en → [www.festo.com](http://www.festo.com)

SPC-AIF-MTS-2



## Referencias

|                   |   | Nº de art. | Tipo                       |
|-------------------|---|------------|----------------------------|
| Interface de ejes | Para sistema digital de medición de recorrido | 548 128    | SPC-AIF-MTS-2              |
| Accesorios        | Resistencia final por ramal AIF               | 175 403    | KABS-M9-R100 <sup>1)</sup> |

1) Contenido una vez en el SPC200/POX

# Controladores de ejes SPC200

Hoja de datos

FESTO

## Módulo de alimentación SPC-AIF-SUP-24V

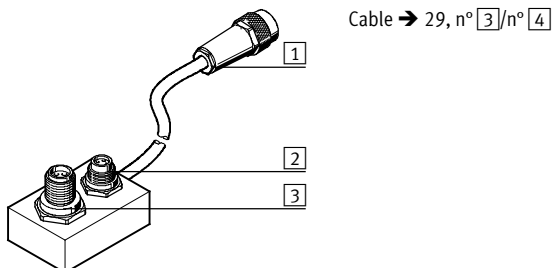
### Función

Alimentación adicional de la tensión de carga en el interface de ejes, con cable de más de 16 m



| Datos técnicos generales                    |                                     | SPC-AIF-SUP-24V                  |
|---|-------------------------------------|----------------------------------|
| Conexiones eléctricas                       | AIF IN                              | M9 de 5 contactos, tipo clavija  |
|   | AIF OUT                             | M9 de 5 contactos, tipo zócalo   |
|   | Longitud del cable [m]              | 0,2                              |
|   | Para tensión de carga               | M12 de 5 contactos, tipo clavija |
|   | Tensión [V DC]                      | 24 -5/+25%                       |
|   | Corriente [A]                       | 3                                |
| Protección contra inversión de polaridad    | No                                  |                                  |
| Marcado CE (ver declaración de conformidad) | Según directiva UE para CEM         |                                  |
| Condiciones del entorno                     | Temperatura [°C]                    | 0 ... +50                        |
|   | Clase de protección según DIN 60529 | IP65                             |
| Pesos                                       | [g]                                 | 150                              |

### Ocupación de clavijas:



| [1] AIF OUT |                                     |
|-------------|-------------------------------------|
| Pin         | Función                             |
| 1           | 24 V (amarillo)                     |
| 2           | 24 V Alimentación de tensión de [3] |
| 3           | 0 V (verde)                         |
| 4           | CAN-HIGH (blanco)                   |
| 5           | CAN-LOW (marrón)                    |
| PE          | Malla                               |

| [2] AIF IN |                   |
|------------|-------------------|
| Pin        | Función           |
| 1          | 24 V (amarillo)   |
| 2          | No ocupado        |
| 3          | 0 V (verde)       |
| 4          | CAN-HIGH (blanco) |
| 5          | CAN-LOW (marrón)  |
| PE         | Malla             |

| [3] Alimentación de carga |            |
|---------------------------|------------|
| Pin                       | Función    |
| 1                         | No ocupado |
| 2                         | 24 V carga |
| 3                         | 0 V        |
| 4                         | No ocupado |

# Controladores de ejes SPC200

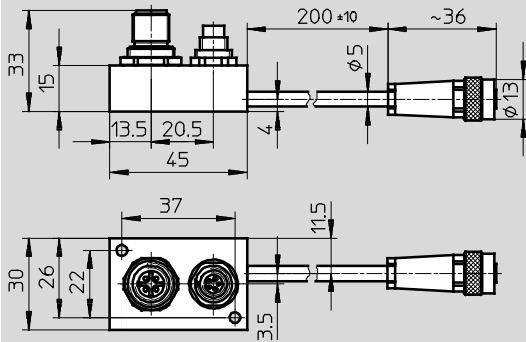
Hoja de datos

FESTO

## Dimensiones

Datos CAD disponibles en → [www.festo.com](http://www.festo.com)

SPC-F10-2E/2A-M8



## Referencias

|                        |   | Nº de art. | Tipo            |
|------------------------|---|------------|-----------------|
| Módulo de alimentación | Alimentación adicional de la tensión de carga | 171 182    | SPC-AIF-SUP-24V |

# Controladores de ejes SPC200

Hoja de datos

FESTO

## Terminal de mando SPC200-MMI-1

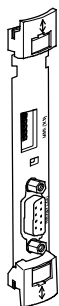
No se soportan todas las funciones del controlador de ejes SPC200. Para la puesta en funcionamiento se recomienda el software WinPISA.



| Datos técnicos generales                    |                                     | SPC200-MMI-1                          |
|---|-------------------------------------|---------------------------------------|
| Indicador                                   |                                     | Visualizador LCD de 2 x 16 caracteres |
| Instrucciones de uso                        |                                     | Teclado de membrana con 6 teclas      |
| Alimentación de tensión                     | [V DC]                              | 5 <sup>1)</sup>                       |
| Consumo de corriente                        | [mA]                                | 30 <sup>2)</sup>                      |
| Interface                                   |                                     | 3)                                    |
| Separación galvánica                        |                                     | No                                    |
| Conexiones eléctricas                       | Interface                           | Regleta de clavijas de 10 contactos   |
|   | Alimentación de tensión             | Regleta de clavijas de 10 contactos   |
| Marcado CE (ver declaración de conformidad) |                                     | Según directiva UE para CEM           |
| Condiciones del entorno                     | Temperatura                         | [-5 ... +50                           |
|   | Clase de protección según IEC 60529 | IP20                                  |
| Pesos                                       | [g]                                 | 90                                    |

- 1) Alimentación directa a través del submódulo SPC200-MMI-DIAG  
 2) Relacionado con los 24 V de alimentación del submódulo SPC200-PVR  
 3) Similar a RS 232

## Ocupación de clavijas



1) Conexión directa



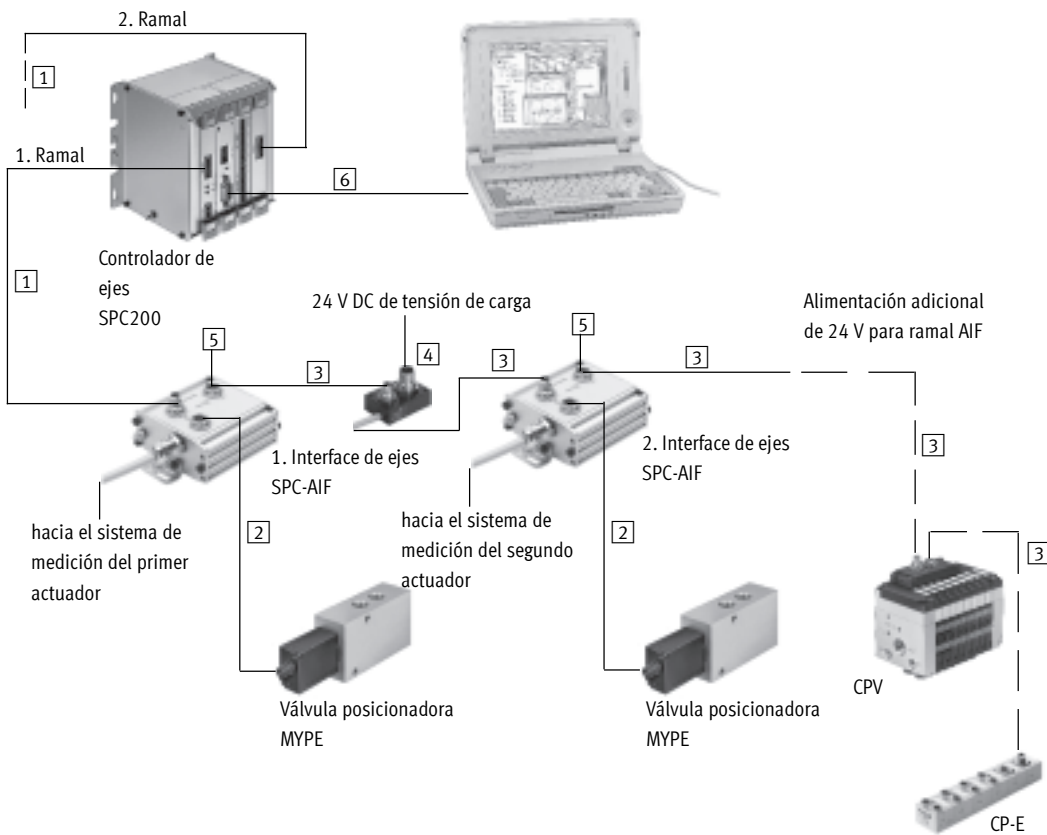
| Referencias       |   | Nº de art. | Tipo         |
|-------------------|---|------------|--------------|
| Terminal de mando | Para puesta a punto, programación y diagnóstico | 170 226    | SPC200-MMI-1 |

# Controladores de ejes SPC200

Accesorios

FESTO

## Cables, actuadores neumáticos



| Nº | Descripción resumida   | Longitud [m] | Apropiados para cadenas de arrastre | Conector | Nº de art. | Tipo                  |
|----|--|--------------|-------------------------------------|----------|------------|-----------------------|
| 1  | Cable para controlador de ejes / interface de ejes <sup>1)</sup> | 5            | –                                   | acodados | 170 236    | KSPC-AIF-1-WD-5       |
| 1  | Cable para controlador de ejes / interface de ejes <sup>1)</sup> | 8            | –                                   | acodados | 170 237    | KSPC-AIF-1-WD-8       |
| 2  | Cable para interface de ejes / válvula                           | 0,3          | –                                   | rectos   | 170 239    | KMPYE-AIF-1-GS-GD-0,3 |
| 2  | Cable para interface de ejes / válvula                           | 2            | –                                   | rectos   | 170 238    | KMPYE-AIF-1-GS-GD-2   |
| 3  | Cable para interface de ejes / Módulo de E/S <sup>1)</sup>       | 0,25         | ■                                   | acodados | 540 327    | KVI-CP-3-WS-WD-0,25   |
| 3  | Cable para interface de ejes / Módulo de E/S <sup>1)</sup>       | 0,5          | ■                                   | acodados | 540 328    | KVI-CP-3-WS-WD-0,5    |
| 3  | Cable para interface de ejes / Módulo de E/S <sup>1)</sup>       | 2            | ■                                   | acodados | 540 329    | KVI-CP-3-WS-WD-2      |
| 3  | Cable para interface de ejes / Módulo de E/S <sup>1)</sup>       | 5            | ■                                   | acodados | 540 330    | KVI-CP-3-WS-WD-5      |
| 3  | Cable para interface de ejes / Módulo de E/S <sup>1)</sup>       | 8            | ■                                   | acodados | 540 331    | KVI-CP-3-WS-WD-8      |
| 3  | Cable para interface de ejes / Módulo de E/S <sup>1)</sup>       | 2            | ■                                   | rectos   | 540 332    | KVI-CP-3-GS-GD-2      |
| 3  | Cable para interface de ejes / Módulo de E/S <sup>1)</sup>       | 5            | ■                                   | rectos   | 540 333    | KVI-CP-3-GS-GD-5      |
| 3  | Cable para interface de ejes / Módulo de E/S <sup>1)</sup>       | 8            | ■                                   | rectos   | 540 334    | KVI-CP-3-GS-GD-8      |
| 4  | Alimentación adicional de 24 V para ramal AIF <sup>2)</sup>      | –            | –                                   | rectos   | 171 182    | SPC-AIF-SUP-24 V      |
| 5  | Resistencia final por ramal AIF <sup>3)</sup>                    | –            | –                                   | rectos   | 175 403    | KABS-M9-R100          |
| 6  | Cable de programación  | 3            | –                                   | rectos   | 151 915    | KDI-PPA-3-BU9         |

- 1) La longitud total de los cables no debe superar los 30 m  
 2) Recomendable si la longitud total de los cables es superior a 16 m  
 3) Debe conectarse a la última interface de ejes de la cadena (está incluido en el controlador SPC200/POX)