

Reguladores de posiciones finales CMFL



Reguladores de posiciones finales CMFL

Características

Informaciones resumidas

Propiedades	Campos de aplicación
<p>El regulador de posiciones finales CMFL se utiliza para regular la fuerza durante el posicionamiento del cilindro de carrera corta ADNE-LAS. Por lo tanto, el funcionamiento equivale al de un cilindro neumático con motor lineal.</p>	<p>Con esta solución, es posible obtener movimientos más dinámicos que con un cilindro neumático. Además, ofrece la posibilidad de una supervisión constante, incluyendo la función de "Motion Complete".</p>
<p>Debido al mayor dinamismo, el control únicamente puede realizarse a través de entradas y salidas del hardware.</p>	<p>Con los cuatro movimientos definidos, es apropiado para las siguientes aplicaciones:</p> <ul style="list-style-type: none"> • Desvío de piezas defectuosas durante el proceso de producción continuo • Bloqueo de movimientos • Cambios de desvíos

Todo de un mismo proveedor

Cilindro de carrera corta ADNE-LAS
 → Internet: adne



Regulador de posiciones finales CMFL
 → 3

- Cilindro de carrera corta ADNE-LAS
- Regulador de posiciones finales CMFL
- Cable del motor NEBM
- Cable de alimentación KPWR
- Cable de control KES

El cilindro de carrera corta ADNE-LAS y el regulador de posiciones finales CMFL forman una unidad. Entre el cilindro de carrera corta y el regulador de posiciones finales únicamente hay un cable.

Tipos de movimiento

Las entradas permiten seleccionar entre cuatro tipos de movimientos.

- | | |
|--|----|
| 1. Avance | → |
| 2. Retroceso | ← |
| 3. Avance y, a continuación, retroceso | →← |
| 4. Retroceso y, a continuación, avance | ←→ |

Reguladores de posiciones finales CMFL

Hoja de datos



Datos técnicos generales		
Indicador		LED
Elementos de mando		No
Interface		Conexión I/O
Cantidad de entradas digitales		4
Cantidad de salidas digitales		2
Modo de funcionamiento del codificador		Paso de salida PWM-MOSFET
Salidas digitales, lógica de conmutación		PNP
Entradas digitales, lógica de conmutación		Indistintamente con PNP, NPN
Función de protección		Detección de posiciones finales mediante software Detección de interrupción de la tensión
Tipo de fijación		Con escuadra de fijación
Peso del producto	[g]	470

Datos eléctricos		
Alimentación de carga		
Tensión nominal (opcional)	[V DC]	24 ±5%
	[V DC]	48 ±5%
Corriente nominal	[A]	3
Corriente de pico	[A]	4,5 (con 24 V DC)
	[A]	8 (con 48 V DC)
Alimentación de la parte lógica		
Tensión nominal	[V DC]	24 ±10%
Corriente nominal	[A]	0,1
Corriente de pico	[A]	0,2
Intensidad máxima, salidas lógicas digitales	[mA]	100

Condiciones de funcionamiento y del entorno		
Entrada lógica		Con separación galvánica
Salidas digitales		Con separación galvánica
Especificación de entrada lógica		En concordancia con IEC 61131-2
Ejecución con salida digital		Según IEC 61131-2
Clase de protección		IP65
Resistencia a vibraciones		Según DIN EN 60068-2-6
Resistencia a choque		Según DIN EN 60068-2-27
Símbolo CE (consultar declaración de conformidad) ¹⁾		Según directiva de máquinas UE CEM
Temperatura ambiente	[°C]	0 ... +40
Temperatura de almacenamiento	[°C]	-20 ... +60
Humedad relativa	[%]	0 ... 90 (sin condensación)
Características del material		Contiene sustancias agresivas para la laca
		Conformidad con RoHS
Certificación		C-Tick

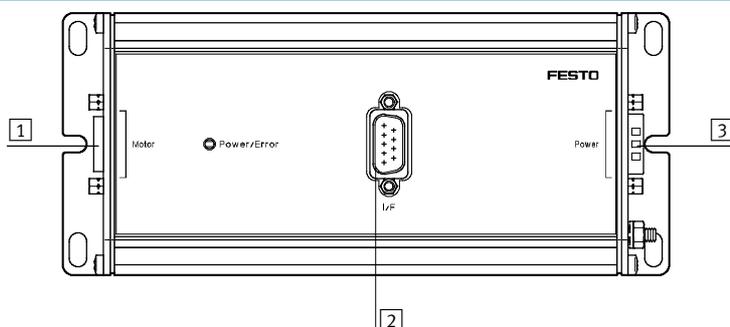
1) Para obtener información sobre las condiciones de utilización, véase la declaración CE de conformidad del fabricante: www.festo.com → Soporte técnico → Documentación para usuarios. En caso de aplicarse limitaciones a la utilización de los equipos en zonas urbanas, comerciales e industriales, así como en pequeñas empresas, puede ser necesario adoptar medidas complementarias para reducir la emisión de interferencias.

Reguladores de posiciones finales CMFL

Hoja de datos

FESTO

Ocupación de clavijas



1 Interface del motor, conector Sub-D tipo zócalo de 9 contactos

Pin	Función
1	Toma central
2	Sensor de temperatura
3	Datos en serie
4	Motor -
5	Motor +
6	Clock
7	Tensión de alimentación
8	Write protect
9	Potencial de referencia 0 V
-	Apantallamiento del cable

2 Interface E/S, conector Sub-D tipo clavija de 9 contactos

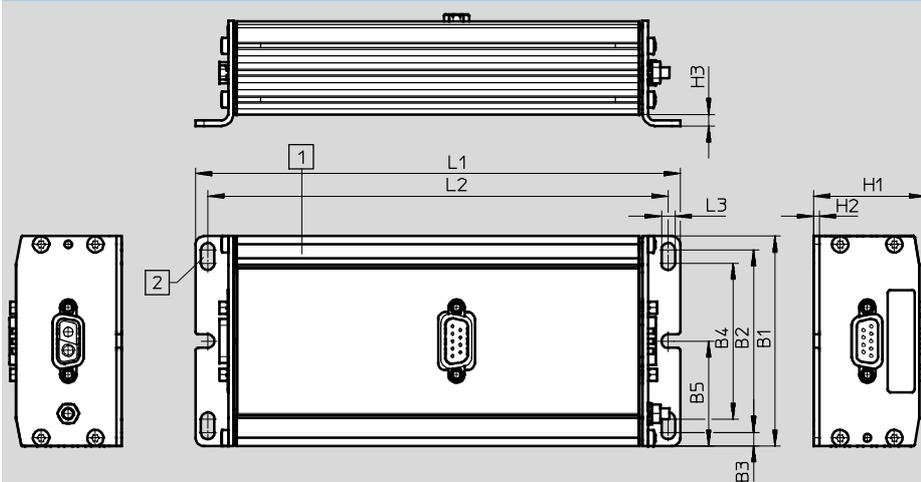
Pin	Función
1	Tensión de referencia
2	Enable
3	Bit de control 2
4	Start
5	Bit de control 1
6	Tensión de alimentación, salidas
7	Motion Complete
8	Error
9	GND (conectado internamente a GND carga)
-	Apantallamiento del cable

3 Alimentación de corriente, conector tipo clavija Sub-D de 2 contactos

Pin	Función
A1	+48 V DC carga
A2	GND carga

Dimensiones

Datos CAD disponibles en www.festo.com



- 1 Ranura para placas de identificación:
18182 IBS-9x20
18576 IBS-6x10
- 2 Para fijación con tornillos M4

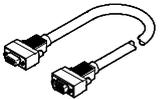
Tipo	B1	B2	B3	B4	B5	H1	H2	H3	L1	L2	L3
CMFL-...	78	68	5	58	39	41,4	2	4,2	178,9	169,9	5

Reguladores de posiciones finales CMFL

Hoja de datos

Referencias			
Controlador de motor	Descripción resumida	Nº art.	Tipo
	Con conexión I/O	567420	CMFL

Accesorios

Referencias: cables				
	Descripción resumida	Longitud del cable [m]	Nº art.	Tipo
	Cable del motor, para unir el motor al controlador	2,5	565369	NEBM-S1G9-E-2.5-N-S1G9
		5	565370	NEBM-S1G9-E-5-N-S1G9
		10	565371	NEBM-S1G9-E-10-N-S1G9
	Cable de alimentación	2,5 m	537931	KPWR-MC-1-SUB-9HC-2,5
		5 m	537932	KPWR-MC-1-SUB-9HC-5
		10 m	537933	KPWR-MC-1-SUB-9HC-10
	Cable de control para conexión I/O a cualquier PLC	2,5 m	537923	KES-MC-1-SUB-9-2,5
		5 m	537924	KES-MC-1-SUB-9-5
		10 m	537925	KES-MC-1-SUB-9-10