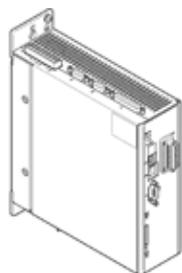


controlador del motor CMMP-AS-C2-3A-M0

Número de artículo: 1622901

FESTO



Hoja de datos

| Característica | Valor |
|--|--|
| Tipo de fijación | En la placa base Fijado con tornillos |
| Peso del producto | 2.100 g |
| Display | Indicación de siete segmentos |
| Homologación | RCM Mark c UL us - Listed (OL) |
| Marca CE (ver declaración de conformidad) | según la normativa UE sobre EMC según la normativa UE sobre maquinaria según la directiva RoHS-RL de la UE |
| Marcado UKCA (véase la declaración de conformidad) | Según la normativa CEM del Reino Unido Según la normativa sobre maquinaria del Reino Unido Según la normativa RoHS del Reino Unido |
| Certificado entidad que lo expide | TÜV Rheinland 01/205/5262.02/19 TÜV Rheinland UK Ltd. 01/205U/5262.00/22 |
| Temperatura de almacenamiento | -25 ... 70 °C |
| Temperatura ambiente | 0 ... 40 °C |
| Humedad relativa del aire | 0 - 90 % |
| Tipo de protección | IP10 IP20 |
| Grado de ensuciamiento | 2 |
| Indicación sobre el material | Conforme con RoHS |
| Conformidad PWIS | VDMA24364-Zona III |
| Tensión de funcionamiento nominal, fases | 1 fase |
| Tensión de funcionamiento nominal AC | 230 V |
| Fluctuación de tensión permisible | +/- 10 % |
| Margen de tensión de entrada AC | 100 ... 230 V |
| Frecuencia de la línea | 50 ... 60 Hz |
| Intensidad nominal | 2 ... 3 A |
| PFC activo | sí |
| Filtro de red | integrado |
| Tensión máxima del circuito intermedio, DC | 320 V |
| Resistencia de frenado | 60 Ohm |
| Potencia de impulso de la resistencia de frenado | 2,8 kVA |
| Tensión nominal DC, alimentación a la lógica | 24 V |
| Margen permisible, tensión de la lógica | ± 20 % |
| Consumo de corriente, alimentación a la lógica sin freno de sujeción | 0,55 A |
| Margen de la tensión de salida CA | 3x 0 - 270 V |
| Corriente de salida nominal | 2,5 A |
| Intensidad nominal efectiva por fase | 2,5 A |
| Intensidad de pico efectiva por fase | 5 A |
| Duración máxima de la corriente de pico | 5 s |
| Potencia nominal del controlador | 500 VA |
| Potencia de pico | 1.000 VA |
| Frecuencia de salida | 0 ... 1.000 Hz |
| Interfaz de configuración de parámetros | Parametrización y puesta en funcionamiento USB |

| Característica | Valor |
|--|---|
| | Ethernet |
| Acoplamiento del bus de campo | CANopen Modbus/TCP |
| Perfil de comunicación | DS301/DSP402 |
| Interfaz del proceso | Acoplamiento E/S para 256 movimientos |
| Velocidad de transmisión máxima del bus de campo | 1 Mbit/s |
| Conexión de bus | 9 contactos Sub-D Conector tipo zócalo |
| Salida interfaz encoder, características | Resolución de 16384 ppr |
| Salida interfaz encoder, función | reposición del valor nominal mediante señales de encoder en funcionamiento con regulación de los giros Definición de valor nominal para actuador slave posterior |
| Entrada interfaz encoder, características | Señales de encoder de 3 fases EnDat HIPERFACE RS422 SINCOS |
| Entrada interfaz encoder, función | Señal del encoder, valor nominal de la cantidad de giros En funcionamiento sincronizado como valor nominal de giros del actuador slave |
| Número de entradas lógicas digitales | 10 |
| Características de la entrada lógica | aislamiento galvánico libre configuración |
| Margen de trabajo de las entradas lógicas | 8 ... 30 V |
| Número de salidas lógicas digitales a 24 V DC | 5 |
| Características de la salida lógica digital | aislamiento galvánico configuración parcialmente libre |
| Intensidad máxima, salidas lógicas digitales | 100 mA |
| Número de entradas de consigna analógicas | 2 |
| Características de la entrada de consigna | Entradas diferenciales giros configurables corriente configurable |
| Margen de trabajo de entradas de consigna | ± 10 V |
| Impedancia de la entrada de consigna | 20 kOhm |
| Número de salidas de supervisión analógicas | 2 |
| Margen de trabajo de salidas de supervisión | ± 10 V |
| Resolución de la salida de supervisión | 9 Bit |
| Características de la salida de supervisión | resistente a cortocircuitos |
| Función de seguridad | Momento desconectado seguro (STO) Parada segura 1 (SS1) |
| Safety Integrity Level (SIL) | Safe torque off (desconexión segura del par) (STO) / SIL 3 / SILCL 3 |
| Performance Level (PL) | Momento desconectado seguro (STO) / categoría 4, Performance Level e |
| Grado de cobertura de diagnóstico | 97 % |
| SFF Safe Failure Fraction | 99,17 % |
| Tolerancia de fallos del hardware | 1 |
| Intervalo de prueba | 20 a |