

servo drive CMMT-AS-C2-11A-P3-EC-S1

部品番号: 5340821

廃番予定品

FESTO

製造中止予定品 (2023年まで) です。代替品についてはホームページでご確認ください。



データシート

| 特長 | 値 |
|--|--|
| 取付方法 | 取付プレート |
| 取付方向 | 自然対流 垂直 |
| 質量 | 2,100 g |
| 表示 | LED 緑/黄/赤 |
| 操作部品 | Optional: control unit CDSB |
| 適合または準拠規格 | EN 61800-3 EN 61800-5-1 EN 61800-5-2 EN ISO 13849-1 |
| 規格 | EN 50581 EN 60204-1 EN 61508-1 EN 61508-2 EN 61508-3 EN 61508-4 EN 61508-5 EN 61508-6 EN 61508-7 EN 61800-2 EN 62061 |
| 認証 | RCM Mark TÜV c UL us - Listed (OL) |
| KC mark | KC-EMV |
| CEマーク | EU-EMVガイドライン準拠 EUマシンガイドライン準拠 in accordance with EU RoHS directive |
| UKCA marking (see declaration of conformity) | To UK instructions for EMC To UK instructions for machines To UK RoHS instructions |
| 認証発行部 | TÜV Rheinland 01/205/5640.00/18 UL E331130 TÜV Rh. UK 01/205U/5640.00/22 |
| 保管温度 | -25 ... 55 °C |
| 周囲温度 | 0 ... 50 °C |
| 周囲温度に注意 | Power must be reduced by 3%/°C at ambient temperatures above 40°C. |
| UL : 周囲温度 | 0 ... 40 °C |
| 相対湿度 | 5 - 90 % 非凝縮 |
| Max. installation height | 2,000 m |
| Note on max. installation height | From 1000 m, power reduction by 1% per 100 m |

| 特長 | 値 |
|---|---|
| 保護仕様 | IP20 |
| 安全クラス | I |
| Overvoltage category | III |
| 汚染度 | 2 |
| サージの強さ | 6 kV |
| 材質 | RoHS対応 |
| PWIS conformity | VDMA24364 zone III |
| 定格作動電圧、相 | 3相 |
| 作動電圧 AC | 400 V |
| 許容電圧変動 | +/- 10 % |
| 入力電圧 AC | 200 ... 480 V |
| 電源周波数 | 48 ... 62 Hz |
| 基準電流：ロードサプライ時 | 2 A |
| ピーク電流：ロードサプライ時 | 6 A |
| アクティブ PFC | なし |
| モータフィルタ | 内蔵 |
| System voltage to EN 61800-5-1 | 300 V |
| Max. short circuit protection of the mains | 10 kA |
| Mains types | TN IT |
| 基準電圧：ロードサプライ (DC) 時 | 560 V |
| 許容範囲：ロードサプライ時 | ± 10 % |
| 最大中間電圧回路 DC | 800 V |
| ブレーキ抵抗 (内部) | 130 Ohm |
| ブレーキ抵抗バルスカ | 5 kW |
| Pulse energy for braking resistor | 850 Ws |
| Nominal power braking resistor (IEC) | 48 W |
| ブレーキ抵抗 (外部) | 130 ... 250 Ohm |
| Max. continuous output of the external braking resistor (IEC) | 400 W |
| 定格電圧 論理供給 | 24 V |
| 許容論理電圧範囲 | ± 20 % |
| 保持ブレーキなし時の論理的供給の消費電流 | 0.5 A |
| Current consumption for logic supply with locking brake | 1.5 A |
| ロジックサプライの最大消費電流、保持ブレーキとI/O | 2.3 A |
| 出力電圧：交流 | 3x (0 – Input) V |
| 各相の定格電流、有効 | 1.7 A |
| 有効波高電流、各相 | 5.1 A |
| 最高波高電流持続時間 | 2 s |
| 消費電力 コントローラ | 800 W |
| ピークパワー | 2,400 W |
| 出力周波数 | 0 ... 599 Hz |
| 外部メインフィルタなし時の最大モータケーブル長さ | 50 m |
| Max. output current of holding brake | 1 A |
| Max. voltage drop from logic supply to brake output | 0.8 V |
| Number of inputs for motor temperature sensor | 1 |
| 運転モードコントローラ | Cascade controller Pポジションコントローラ PI : スピードコントローラ PI current regulator for F or M Profile operation with record and direct mode Interpolated mode via fieldbus Synchronised operating modes Homing Setting-up Autotuning |
| 運転モード | Field-oriented closed-loop control Position resolution 24 bit/U Sampling rate 16 kHz PWM at 8 or 16 KHz Vector modulation with 3rd harmonic Real-time data acquisition |

| 特長 | 値 |
|---|--|
| | 2x Input-Capture (x, v, F) 2x Output-Trigger (x, v, F) 2x position encoder input 1x SYNC interface for encoder emulation or encoder input |
| Ethernetインタフェース, 機能 | Parameterisation and commissioning |
| Ethernetインタフェース, プロトコル | TCP/IP EtherCAT |
| フィールドバスカップリング | EtherCAT |
| コミュニケーションプロファイル | CiA402 CoE (CANopen over EtherCAT) EoE (Ethernet over EtherCAT) FoE (File over EtherCAT) |
| プロセスインタフェース | I/O mode for 256 position sets Interpolated Mode CSP Interpolated Mode CST Interpolated Mode CSV |
| フィールドバスインタフェース, トランスミッション範囲 | 100 Mbit/s |
| Ethernetインタフェース, 接続タイプ | 2xソケット |
| Ethernetインタフェース, 接続方式 | RJ45 |
| Encoder interface, function | ENDAT 2.1 encoder ENDAT 2.2 encoder Hiperface encoder Incremental encoder Nikon SIN/COS encoder |
| Encoder interface 2, function | Incremental encoder SIN/COS encoder |
| Synchronisation interface, function | Encoder emulation A/B/Z Encoder input A/B/Z |
| エンコーダインタフェース出力, 特性 | 1 MHz maximum output frequency max. 16384 ppr |
| エンコーダインタフェース入力, 特性 | 1 MHz maximum output frequency max. 16384 ppr |
| デジタル論理入力数 | 12 |
| 入力回路論理 | PNP (プラス切換) |
| ロジック入力特性 | 任意に構成できる部分もあります Safety inputs in some cases 絶縁なし |
| ロジックInput仕様 | Based on IEC 61131-2, type 3 |
| 論理入力有効範囲 | -3 ... 30 V |
| Number of high-speed logic inputs | 2 |
| Time resolution of high-speed logic inputs | 1 µs |
| デジタル論理出力数 | 6 |
| 出力回路論理 | PNP (プラス切換) |
| デジタルロジック出力特性 | 任意に構成できる部分もあります 絶縁なし Diagnostics outputs in some cases |
| 最大電流, デジタル論理出力 | 20 mA |
| Number of high-speed switching outputs | 2 |
| Time resolution of high-speed switching outputs | 1 µs |
| Number of floating switching outputs | 1 |
| Max. current of the floating switching outputs | 50 mA |
| アナログ入力設定数 | 1 |
| 入力設定値億世 | 差動入力 回転数に合わせて調整可能 Configurable for current/force |
| 入力設定有効範囲 | ± 10 V |
| アナログInputの操作範囲 | ± 10 V |
| 入力設定値インピーダンス | 70 kOhm |
| セーフティ機能 | 安全ブレーキ制御 (SBC) セフトルクオフ (STO) |

| 特長 | 値 |
|------------------------------|---|
| | 安全停止1 (SS1) |
| セーフティインテグリティレベル (SIL) | Safe brake control (SBC) / SIL 3 / SILCL 3 Safe torque off (STO)/SIL 3/SILCL 3 |
| パフォーマンスレベル (PL) | セーフブレーキ制御 (SBC) /カテゴリ3、パフォーマンスレベル'e' セーフトルクオフ (STO) /カテゴリ4、パフォーマンスレベルe |
| 診断範囲 | 97 % |
| 安全側故障比率 | 99 % |
| ハードウェアエラー公差 | 1 |
| Number of safe 2-pin inputs | 2 |
| Number of diagnostic outputs | 2 |