

Cinemática de trípole EXPT

FESTO



Cinemática de trípode EXPT

Características

FESTO

Informaciones resumidas

El módulo de manipulación ultrarrápida con funcionalidad de robótica para el movimiento libre en el espacio es sinónimo de precisión de movimiento y posicionamiento, así como de una gran dinámica de hasta 150 picks/min.

Gracias a la elevada rigidez de la estructura mecánica y a la reducida masa en movimiento, la cinemática de barras con ejes accionados mediante correas dentadas permite obtener una velocidad tres veces mayor que otros sistemas cartesianos similares.

Las tres barras dobles garantizan una posición siempre horizontal de la unidad frontal. Los ejes y los servomotores se mantienen inmóviles.

La cinemática es apropiada para ejecutar tareas de manipulación con masas de hasta máximo 5 kg.

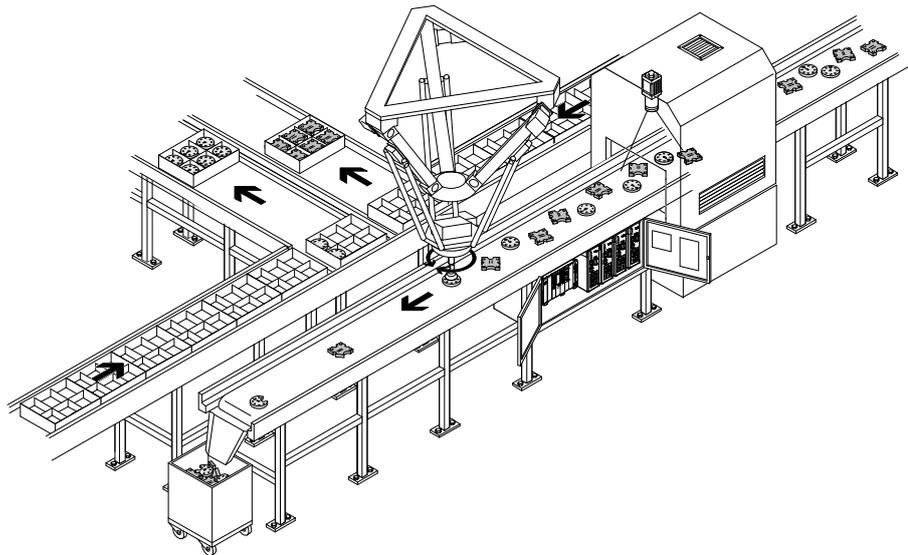
Aplicaciones típicas:

- Pick and Place: tomar y colocar piezas pequeñas
- Pegar
- Etiquetar
- Paletizar
- Clasificar
- Agrupar
- Colocar y separar

Comparación entre la cinemática de barras y sistema cartesiano

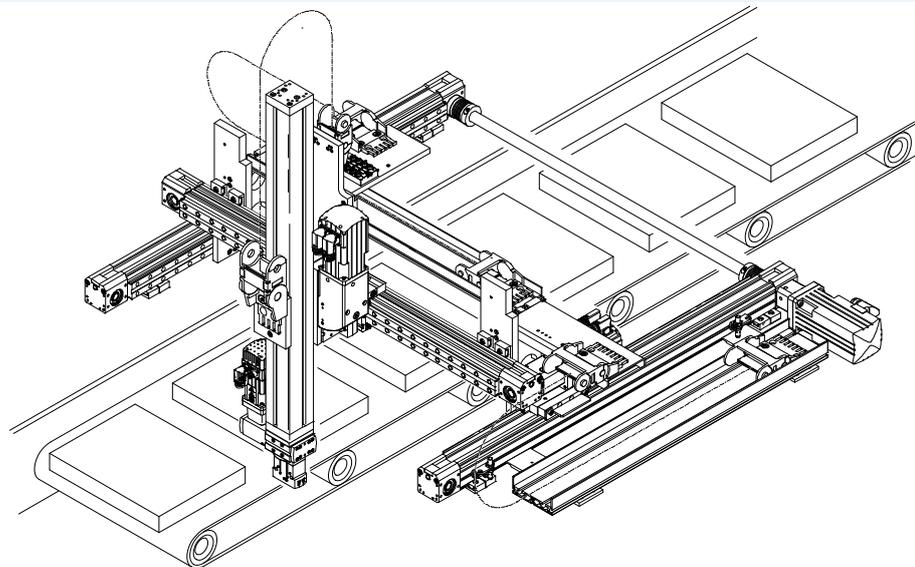
Cinemática de barras

- Masa en movimiento reducida. Ideal para los más pesados trabajos con una dinámica en 3D
- Gran precisión de trayectoria con diferentes perfiles incluso en un funcionamiento muy dinámico
- Cuatro tamaños para espacios de trabajo de hasta 1 200 mm de diámetro



Sistema cartesiano

- Configuración de los ejes por módulos: el primer eje hace las veces de soporte para los demás ejes
- Gran masa móvil y, por lo tanto, dinamismo significativamente menor
- Espacio de trabajo rectangular, de dimensiones modificables a escala
- Estructura conformada por componentes estándar
- Formas indistintas



Cinemática de trípode EXPT

Características

FESTO

La tecnología

Cinemática de barras

- | | |
|--|--|
| 1 Bastidor de montaje | 7 Conjunto de escuadras → 33 |
| 2 Escuadra de fijación para eje accionado por correa dentada | 8 Tubo protector → 33 |
| 3 Motor | 9 Eje accionado por correa dentada |
| 4 Placa de alimentación | 10 Soporte de tubos → 33 |
| 5 Par de barras | 11 Unidad frontal para montaje de una pinza, etc. → 24 |
| 6 Cuerpo de la conexión | |



Unidad frontal

→ 24

La unidad frontal puede pedirse junto con el conjunto modular.

La unidad (disponible en dos tamaños) incluye un motor reductor que permite la ejecución de un movimiento giratorio (cuarto eje). También puede optarse por una unidad frontal sin movimiento giratorio, para vacío o presión. La unidad frontal permite el montaje de diversos tipos de pinzas → 34.



Cinemática de trípode EXPT

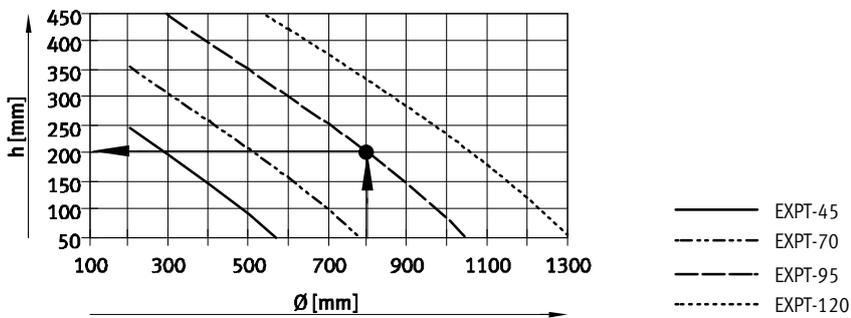
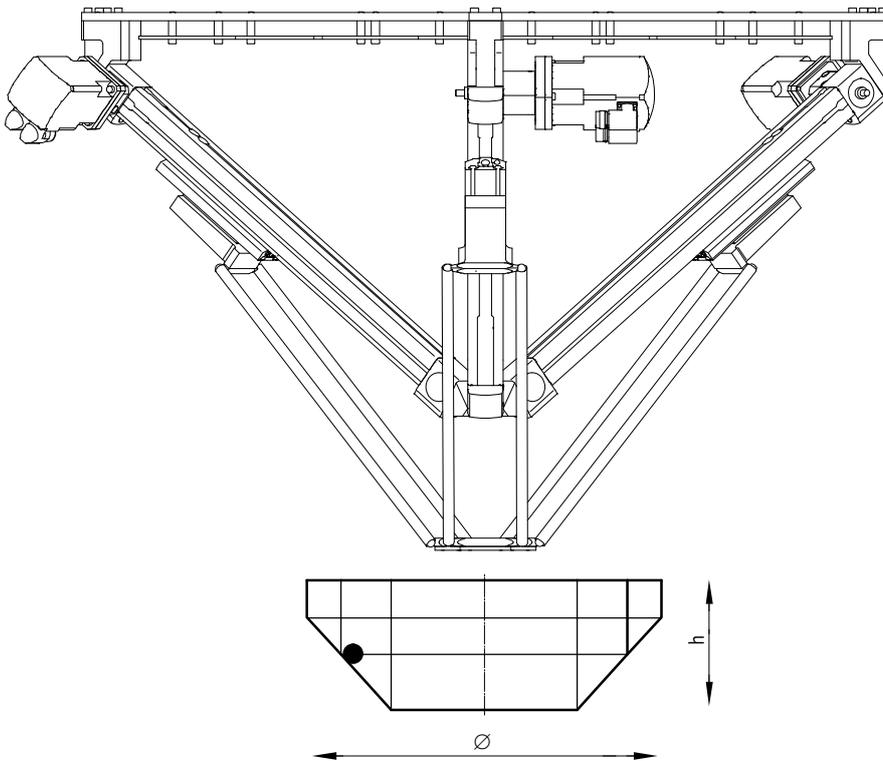
Características

Espacio de trabajo disponible

Cuatro tamaños a elegir, que se distinguen por el diámetro del espacio de trabajo.

Simplificando, el espacio de trabajo disponible puede entenderse como un espacio cilíndrico (→ dibujo).

Cuanto más alto sea el espacio de trabajo deseado, menor es su diámetro (→ diagrama).



Cinemática de trípode EXPT

Características

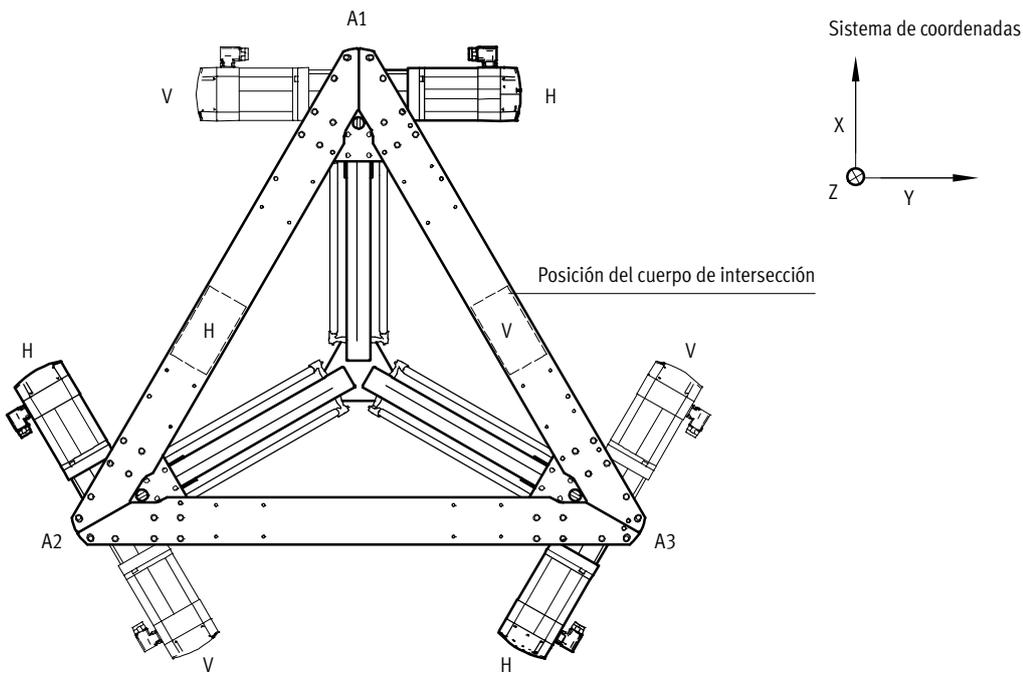
Variantes de montaje del motor

La posición de montaje de los motores puede configurarse de manera individual mediante el conjunto modular (→ 30).

La posición de montaje estándar del motor corresponde al código HHH (ver dibujo siguiente). Ello significa que A1/A2/A3 se encuentra en la parte posterior. Si el motor se monta orientado hacia la parte frontal, deberá indicarse el código V para efectuar el pedido del eje correspondiente.

La posición del cuerpo de intersección depende de la posición del motor (V o H) en el eje A1.

Código	Descripción
HHH	A1/A2/A3 posterior
HHV	A3 frontal; A1/A2 posterior
HVH	A2 frontal; A1/A3 posterior
HVV	A2/A3 frontal; A1 posterior
VHH	A1 frontal; A2/A3 posterior
VHV	A1/A3 frontal; A2 posterior
VVH	A1/A2 frontal; A3 posterior
VVV	A1/A2/A3 frontal



Cinemática de trípode EXPT

Características

FESTO

Protección contra partículas para los tamaños 95 y 120

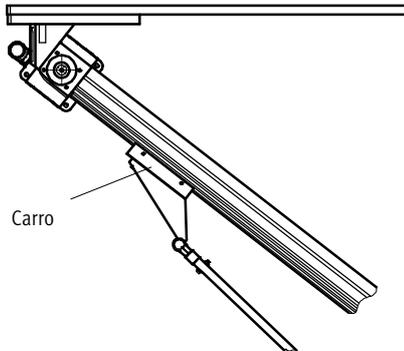
Variante: ejecución con protección (P8)

En la versión básica, la abrasión en la correa dentada puede provocar que se desprendan partículas y que estas caigan al espacio operativo.

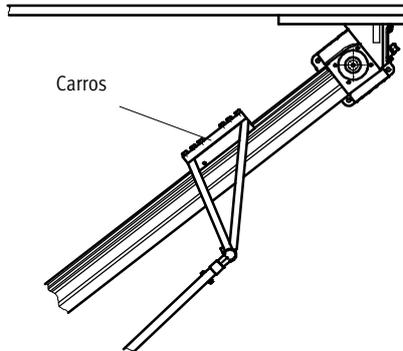
En la variante EXPT-...-P8 (→ 30) los ejes se montan en posición invertida (carro en la posición superior). Adicionalmente, también se puede obtener e instalar

por separado un conjunto de recubrimiento EASC-E10 (→ 33) para impedir que estas partículas puedan entrar en el espacio operativo. Patinan hacia abajo por la bandeja y se acumulan en la cubierta (ver abajo).

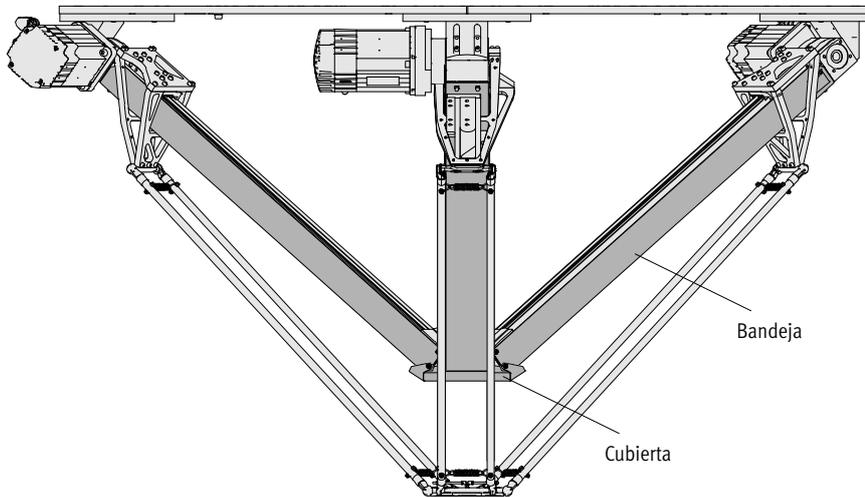
Estándar



Ejecución con protección (P8)

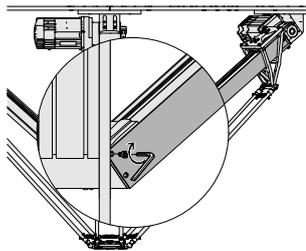
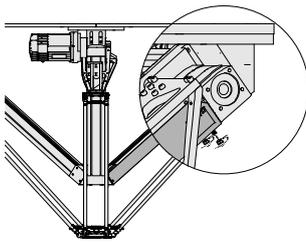


Ejecución con protección (característica P8 del producto modular) con conjunto de recubrimiento EASC-E10 (disponible como accesorio separado)

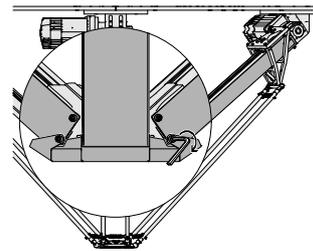


Montaje sencillo del conjunto de recubrimiento EASC-E10

Montaje de las bandejas



Montaje de la tapa



Cinemática de trípode EXPT

Características

Sistema de mando CMCA

Para la cinemática de barras EXPT se ofrece el sistema de mando CMCA.

Se ofrecen dos variantes:

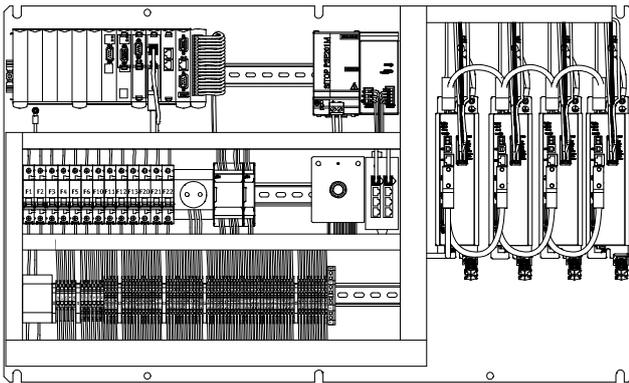
- Placa de montaje
- Placa de montaje para armario de maniobra

La unidad puede pedirse junto con el conjunto modular → 30 o por separado → Internet: cmca

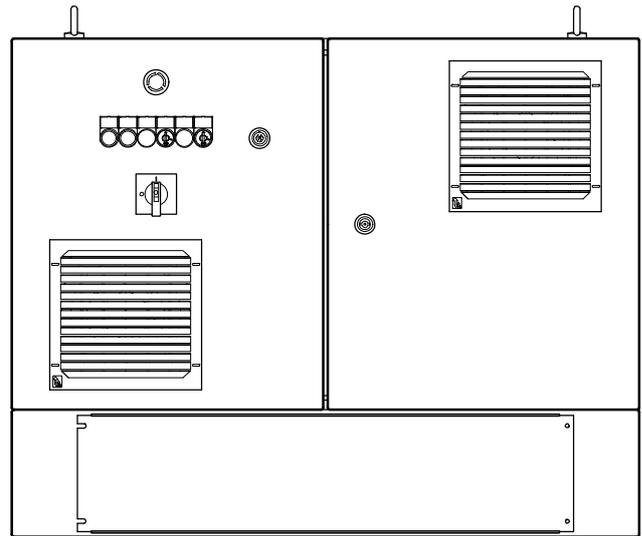
El sistema de mando incluye la unidad de control de varios ejes CMXR y el controlador para motor CMMP. Además se incluye un circuito de seguridad, que junto con una unidad manual de indicación y control permite utilizar las funciones básicas.

La versión con armario de maniobra incluye adicionalmente los elementos de control y el ventilador montado en la puerta. El sistema de mando CMCA viene parametrizada de fábrica. Además, su funcionamiento con la cinemática se comprobó en fábrica.

Placa de montaje



Placa de montaje para armario de maniobra



Relación entre los códigos de pedido de la cinemática de trípode EXPT y el sistema de mando CMCA

En función de la configuración de la cinemática de trípode EXPT

- Con o sin unidad frontal
- Variante de control
- Tipo de control

se obtienen los siguientes códigos de pedido para el sistema de mando CMCA.

Tabla de atribuciones	
Cinemática de barras EXPT	Sistema de mando CMCA
Para placa de montaje	
EXPT-...-T0-...-C-C1-...	CMCA-K1-C1-A4-C-S1
EXPT-...-T0-...-C-C2-...	CMCA-K1-C2-A4-C-S1
EXPT-...-T1 hasta T4-...-C-C1-...	CMCA-K1-C1-A5-C-S1
EXPT-...-T1 hasta T4-...-C-C2-...	CMCA-K1-C2-A5-C-S1
Para placa de montaje para armario de maniobra	
EXPT-...-T0-...-CC-C1-...	CMCA-K1-C1-A4-CC-S1
EXPT-...-T0-...-CC-C2-...	CMCA-K1-C2-A4-CC-S1
EXPT-...-T1 hasta T4-...-CC-C1-...	CMCA-K1-C1-A5-CC-S1
EXPT-...-T1 hasta T4-...-CC-C2-...	CMCA-K1-C2-A5-CC-S1

Cinemática de trípode EXPT

Código del producto

FESTO

EXPT - 70 - E1 - T2 - HHH -

Tipo

EXPT	Cinemática de barras
------	----------------------

Espacio operativo [mm]

45	∅ 450, H100
70	∅ 700, H100
95	∅ 950, H100
120	∅ 1 200, H100

Actuador

E1	DGE-25
E4	EGC-80

Componentes complementarios

T0	Sin actuador giratorio
T1	Actuador giratorio, tamaño 8
T2	Actuador giratorio, tamaño 8 con racor giratorio
T3	Actuador giratorio, tamaño 11
T4	Actuador giratorio, tamaño 11 con racor giratorio

Posición de montaje del motor

HHH	A1/A2/A3 posterior
HHV	A3 frontal; A1/A2 posterior
HVH	A2 frontal; A1/A3 posterior
HVV	A2/A3 frontal; A1 posterior
VHH	A1 frontal; A2/A3 posterior
VHV	A1/A3 frontal; A2 posterior
VVH	A1/A2 frontal; A3 posterior
VVV	A1/A2/A3 frontal

Protección contra partículas

-	Estándar
P8	Ejecución con protección

Cinemática de trípode EXPT

Código del producto

FESTO



CC - C1 - B - 15K - S - DE

Sistema de mando

-	No
C	Placa de montaje
CC	Armario de maniobra

Controlador de varios ejes

-	No
C1	Con CMXR-C1
C2	Con CMXR C2, con PLC integrado

Terminal de mando

-	No
B	Con unidad de mando CDSA

Longitud del cable

-	No
5K	5 m
10K	10 m
15K	15 m

Valor predeterminado

-	Estándar
S	Con calibración

Documentación de usuario en idiomas

DE	Alemán
EN	Inglés
ES	Español
FR	Francés
IT	Italiano
RU	Ruso
ZH	Chino

Cinemática de trípode EXPT

Cuadro general de periféricos

FESTO

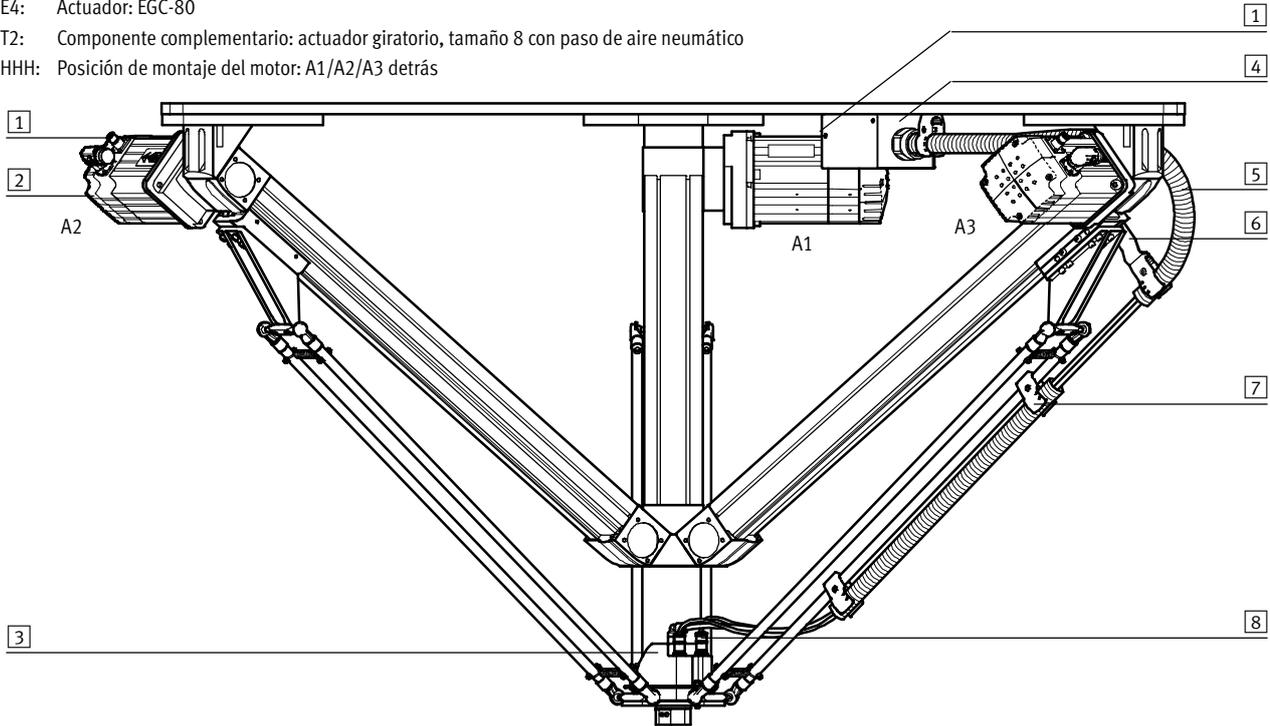
Ejemplos de variantes

Referencia: EXPT-...-E4-T2-HHH-...

E4: Actuador: EGC-80

T2: Componente complementario: actuador giratorio, tamaño 8 con paso de aire neumático

HHH: Posición de montaje del motor: A1/A2/A3 detrás



Referencia: EXPT-...-E4-T0-HVV-P8-... con conjunto de recubrimiento EASC-E10-...

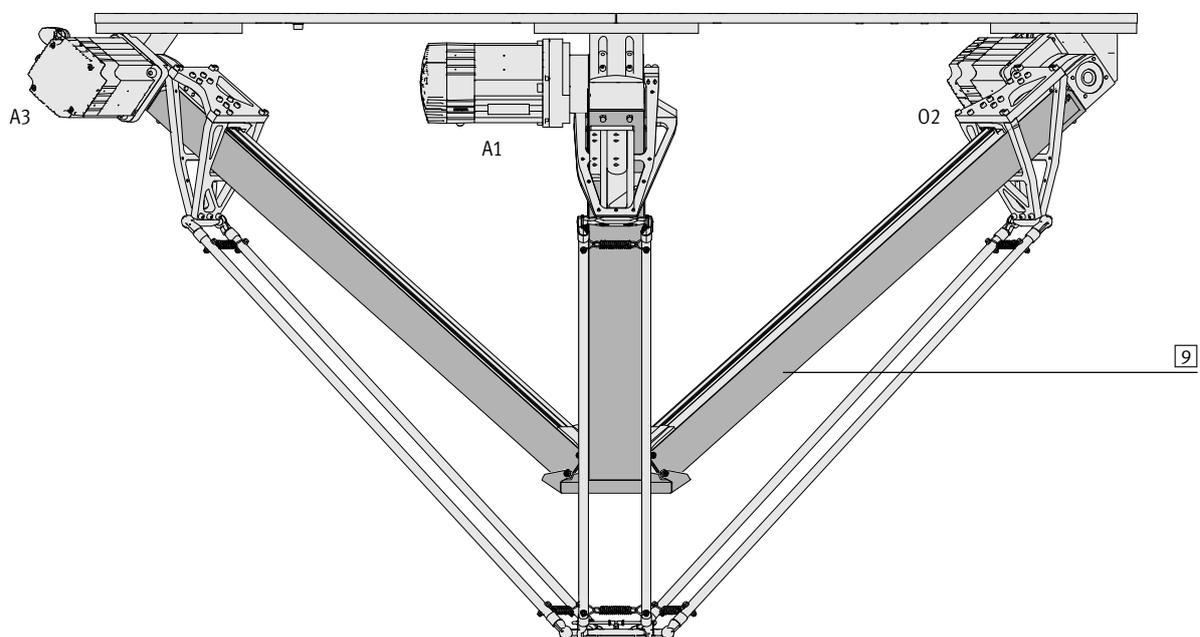
E4: Actuador: EGC-80

T0: Componente complementario: sin actuador giratorio

HVV: Posición de montaje del motor: A1 detrás, A2/A3 delante

P8: Protección contra partículas: ejecución con protección

El conjunto de recubrimiento EASC-E10 es un accesorio y debe pedirse por separado.



Cinemática de trípode EXPT

Cuadro general de periféricos

FESTO

Elementos para el montaje y accesorios		
Tipo	Descripción	→ Página/Internet
1 Cable de conexión 5K, 10K, 15K	Todos los cables y tubos flexibles neumáticos se incluyen sueltos en el suministro. La longitud necesaria del cable puede seleccionarse en el conjunto modular (ninguno, 5 m, 10 m o 15 m).	32
2 Servomotor HHH, HHV, ...	La posición de montaje de los motores puede configurarse mediante el conjunto modular (HHH ... VVV). No es necesario realizar un recorrido de referencia gracias al encoder multivuelta.	-
3 Unidad frontal T0, T1, T2, ...	Elección entre: <ul style="list-style-type: none"> • Unidad frontal sin actuador giratorio (T0) • Unidad frontal con actuador giratorio (T1 hasta T4) 	-
4 Carcasa de la interfaz	Hace las veces de interfaz entre la cinemática de trípode y el armario de maniobra, para alimentar la unidad frontal.	-
5 Tubo protector MKG	Premontado en todas las variantes (T0 hasta T4) en el eje A1.	33
6 Conjunto de escuadras EAHM-E10	Premontado en todas las variantes (T0 hasta T4) en el eje A1. Posibilidad de pedir conjuntos adicionales de escuadras, según sea necesario.	33
7 Soporte de tubos EAHM-E10-TH	Premontado en todas las variantes (T0 hasta T4) en el eje A1. Posibilidad de pedir soportes adicionales de tubos, según sea necesario.	33
8 Instalación de la unidad frontal	Los cables necesarios para la alimentación de la unidad frontal ya están instalados entre la unidad y el cuerpo de la unidad de intersección.	-
9 Conjunto de recubrimiento EASC-E10	Protege el espacio operativo frente a las partículas contaminantes. El conjunto debe ser montado por el cliente	33

Cinemática de trípode EXPT

Hoja de datos

FESTO

 Tamaño
 45, 70, 95, 120

 www.festo.com



Datos técnicos					
Tamaño		45	70	95	120
Forma constructiva		Cinemática de barras			
Tipo de motor		Servomotor			
Posición de montaje		Horizontal			
Espacio operativo					
Diámetro nominal	[mm]	450	700	950	1 200
Altura nominal	[mm]	100	100	100	100
Aceleración máxima ¹⁾	[m/s ²]	110			
Velocidad máxima ¹⁾	[m/s]	7			
Tasa máx. de recogida ¹⁾²⁾	[picks/min]	150			
Precisión de repetición	[mm]	±0,1			
Precisión de posicionado ³⁾	[mm]	±0,5			
Exactitud de vía ³⁾⁴⁾	[mm]	±0,5			
Carga nominal ⁵⁾					
con dinámica mínima	[kg]	5			
con dinámica máxima	[kg]	1			
Peso básico	[kg]	45	47,5	61,5	66

- 1) Con uso en combinación con el controlador del motor CMMP-AS-C5-3A y controlador CMXR (control multiaxial).
- 2) Ciclo de 12°.
- 3) Solo para sistema calibrado (referencia S).
- 4) Medido a una velocidad de ≤0,3 m/s.
- 5) Carga nominal = carga de herramienta (accesorios montados en la unidad frontal) + carga útil.

Fuerza máxima del proceso en la dirección Z					
Tamaño		45	70	95	120
Con espacio de trabajo de diámetro	[mm]	0	0	0	0
Fuerza del proceso	[N]	1 300	1 000	1 000	850
Con espacio de trabajo de diámetro ⁶⁾	[mm]	112,5	175	237,5	300
Fuerza del proceso	[N]	1 000	750	750	750

- 6) Los valores corresponden al 25% del diámetro nominal.

Condiciones de funcionamiento y del entorno		
Temperatura ambiente	[°C]	0 ... +40
Temperatura de almacenamiento	[°C]	-10 ... +60
Presión de funcionamiento	[bar]	2 ... 8
identificación de pérdida de presión		
Tiempo de utilización ⁷⁾	[%]	100
Clase de resistencia a la corrosión ⁸⁾		2

- 7) Con uso en combinación con el controlador del motor CMMP-AS-C5-3A y controlador CMXR (control multiaxial).
- 8) Clase de resistencia a la corrosión 2 según norma de Festo 940 070: componentes moderadamente expuestos a corrosión. Piezas exteriores en contacto directo con sustancias usuales en entornos industriales, tales como disolventes, detergentes o lubricantes, con superficies principalmente decorativas.

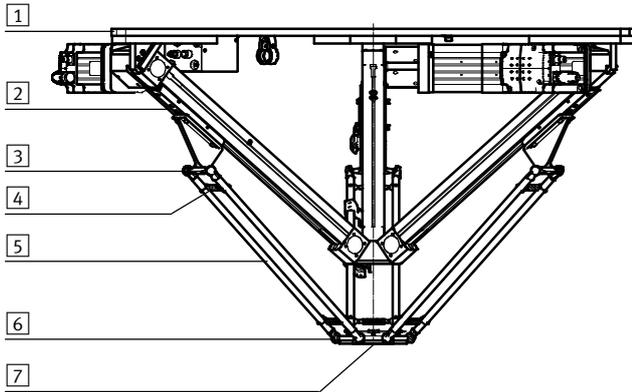
Cinemática de trípode EXPT

Hoja de datos

FESTO

Materiales

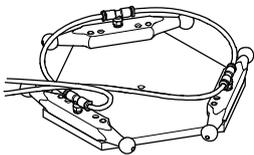
Vista en sección



Cinemática de barras

1	Bastidor de montaje	Aleación de aluminio
2	Eje accionado por correa dentada DGE/EGC	→ Internet: dge, egc
3	Rótula	Aleación de aluminio
4	Muelle de tracción	Acero inoxidable de aleación fina
5	Par de barras	Material sintético reforzado con fibra de carbono
6	Acero de aleación fina, inoxidable	Poliamida
	Bola	Cerámica
7	Unidad frontal	Aleación de aluminio
-	Características del material	Contiene sustancias agresivas para la laca No contiene cobre ni PTFE

Identificación de pérdida de presión

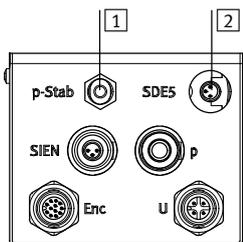


Con la identificación de la pérdida de presión es posible constatar el desvío de las barras y activar una parada de emergencia.

La identificación se realiza mediante un control permanente del aire comprimido (presostato integrado en el cuerpo de conexiones del bastidor).

Con ese fin se aplica una presión de 2 bar (rel.) en las conexiones de los cojinetes esféricos.

Conexiones



1 Alimentación de aire comprimido para identificación de pérdida de presión.
En el cuerpo de las conexiones se ajusta una presión de 2 bar del aire comprimido.

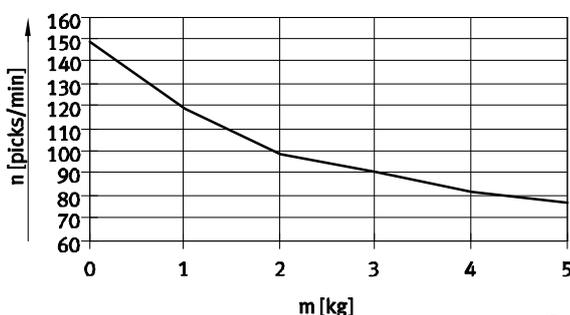
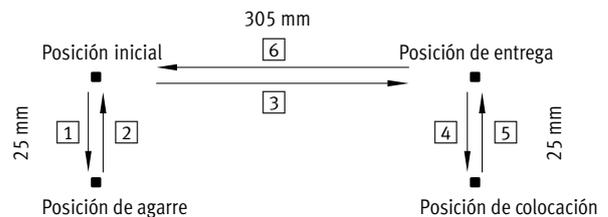
2 Sensor de presión para controlar la pérdida de presión.
Conducto de conexión → 32

Velocidad de recogida en función de la carga nominal

Los valores característicos del dinamismo se determinan en ciclos de 12". En el siguiente diagrama se muestra la cantidad máxima posible de ciclos en función de la carga nominal. Se supone una precisión de ±0,5 mm.

Significado de ciclo de 12":

- Hacia la posición de agarre
- Hacia la posición inicial
- Hacia la posición de entrega
- Hacia la posición de colocación
- Hacia la posición de entrega
- Hacia la posición inicial



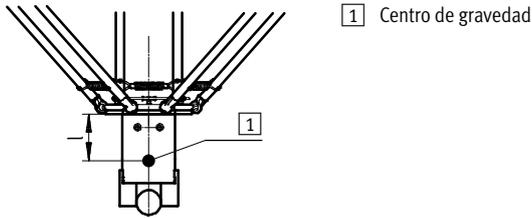
n= Ciclos por minuto
m= Carga nominal

Cinemática de trípode EXPT

Hoja de datos

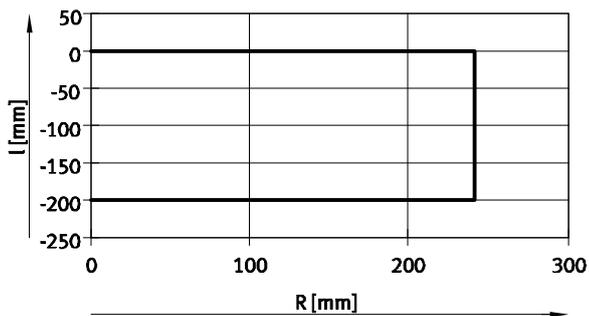
FESTO

Aceleración máxima a en función de la posición en el espacio de trabajo R y de la distancia l desde el centro de gravedad de la carga nominal m hasta la unidad frontal



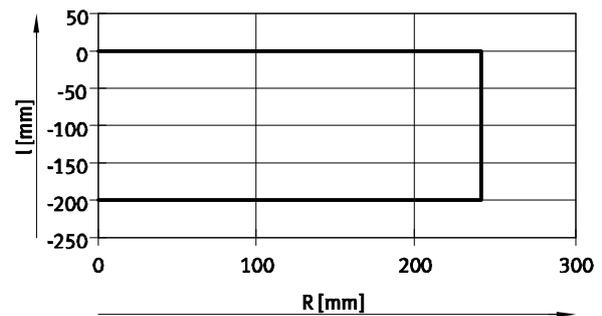
EXPT-45

Carga nominal de 0,1 kg



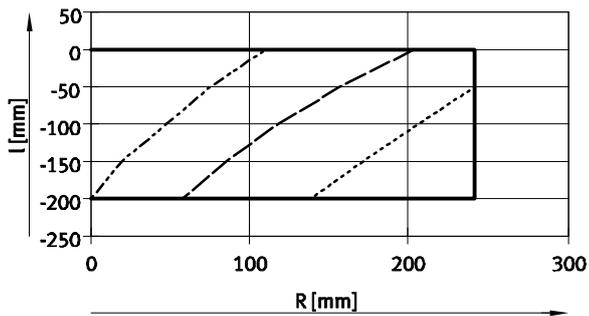
— $a = 0 \dots 100 \text{ m/s}^2$

Carga nominal de 0,5 kg



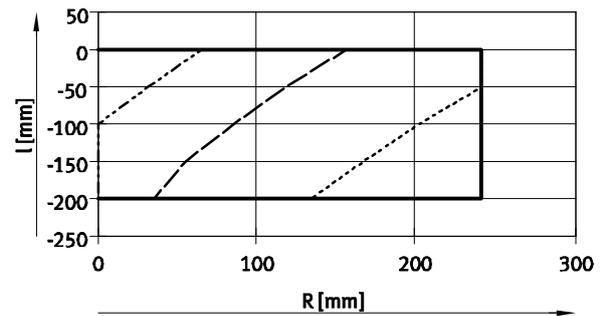
— $a = 0 \dots 100 \text{ m/s}^2$

Carga nominal de 1 kg



— $a = 0 \dots 70 \text{ m/s}^2$
 - - - $a = 100 \text{ m/s}^2$
 - - - $a = 90 \text{ m/s}^2$
 - - - $a = 80 \text{ m/s}^2$

Carga nominal de 1,5 kg

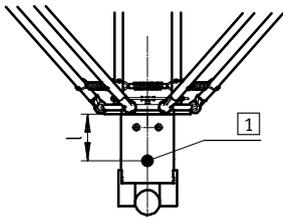


— $a = 0 \dots 50 \text{ m/s}^2$
 - - - $a = 80 \text{ m/s}^2$
 - - - $a = 70 \text{ m/s}^2$
 - - - $a = 60 \text{ m/s}^2$

Cinemática de trípode EXPT

Hoja de datos

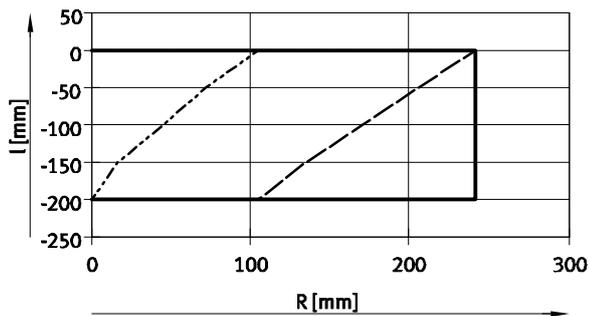
Aceleración máxima a en función de la posición en el espacio de trabajo R y de la distancia l desde el centro de gravedad de la carga nominal m hasta la unidad frontal



1 Centro de gravedad

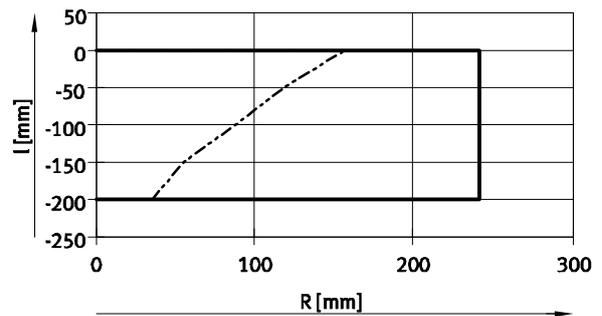
EXPT-45

Carga nominal de 2 kg



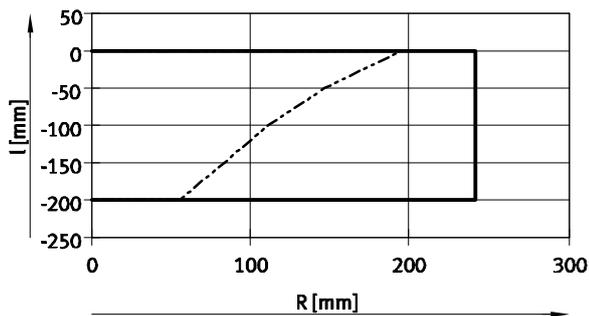
— $a = 0 \dots 40 \text{ m/s}^2$
 - - - $a = 60 \text{ m/s}^2$
 - · - $a = 50 \text{ m/s}^2$

Carga nominal de 3 kg



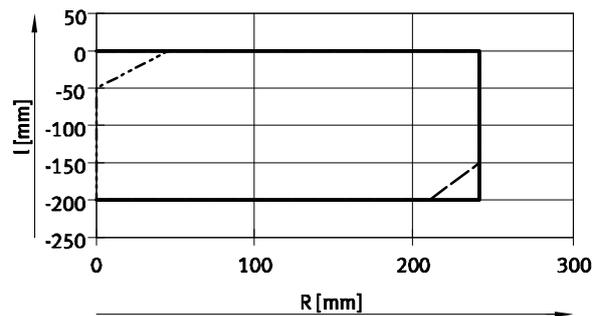
— $a = 0 \dots 30 \text{ m/s}^2$
 - - - $a = 40 \text{ m/s}^2$

Carga nominal de 4 kg



— $a = 0 \dots 20 \text{ m/s}^2$
 - - - $a = 30 \text{ m/s}^2$

Carga nominal de 5 kg



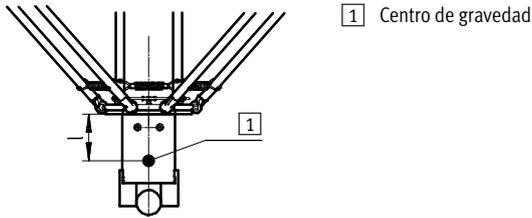
— $a = 0 \dots 10 \text{ m/s}^2$
 - - - $a = 30 \text{ m/s}^2$
 - · - $a = 20 \text{ m/s}^2$

Cinemática de trípode EXPT

Hoja de datos

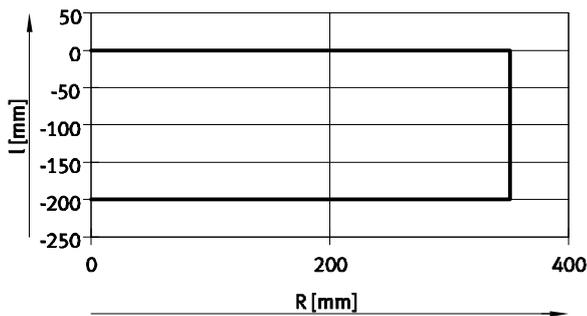
FESTO

Aceleración máxima a en función de la posición en el espacio de trabajo R y de la distancia l desde el centro de gravedad de la carga nominal m hasta la unidad frontal



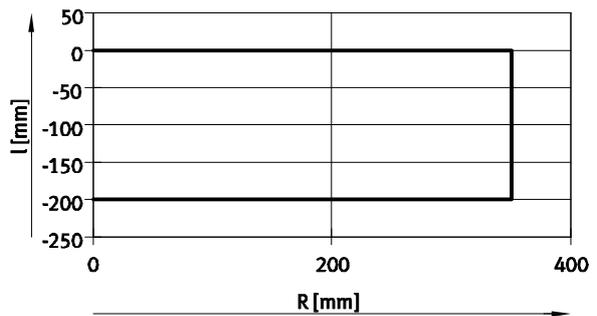
EXPT-70

Carga nominal de 0,1 kg



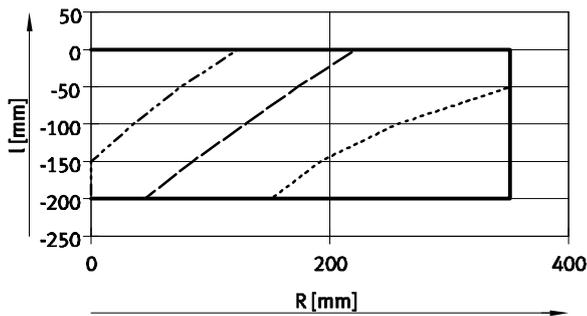
— $a = 0 \dots 100 \text{ m/s}^2$

Carga nominal de 0,5 kg



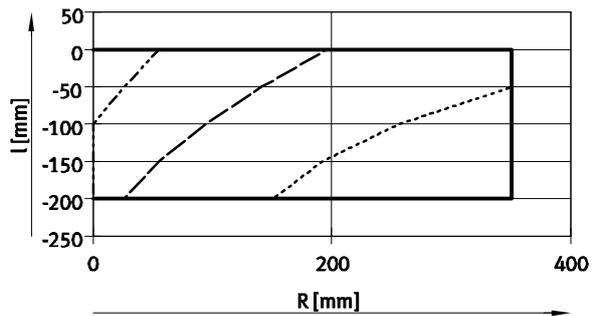
— $a = 0 \dots 100 \text{ m/s}^2$

Carga nominal de 1 kg



— $a = 0 \dots 70 \text{ m/s}^2$
 - - - $a = 100 \text{ m/s}^2$
 - · - $a = 90 \text{ m/s}^2$
 · · · $a = 80 \text{ m/s}^2$

Carga nominal de 1,5 kg

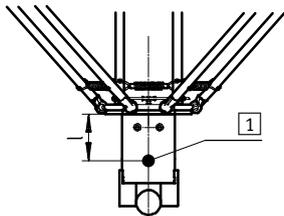


— $a = 0 \dots 50 \text{ m/s}^2$
 - - - $a = 80 \text{ m/s}^2$
 - · - $a = 70 \text{ m/s}^2$
 · · · $a = 60 \text{ m/s}^2$

Cinemática de trípode EXPT

Hoja de datos

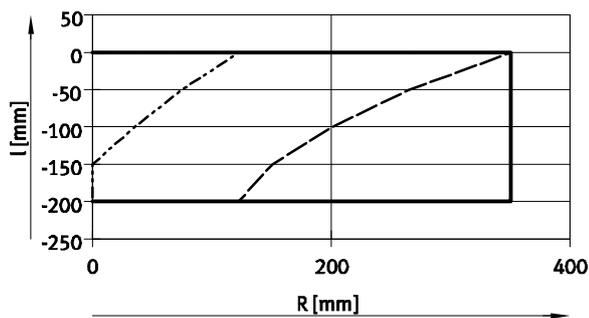
Aceleración máxima a en función de la posición en el espacio de trabajo R y de la distancia l desde el centro de gravedad de la carga nominal m hasta la unidad frontal



1 Centro de gravedad

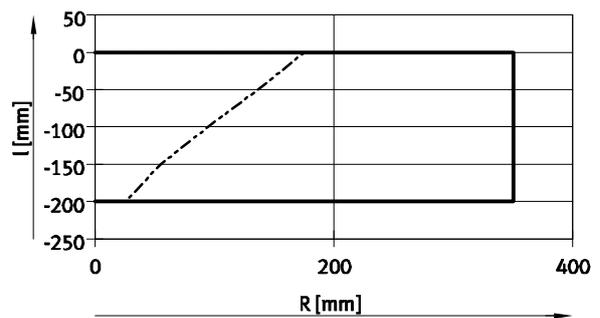
EXPT-70

Carga nominal de 2 kg



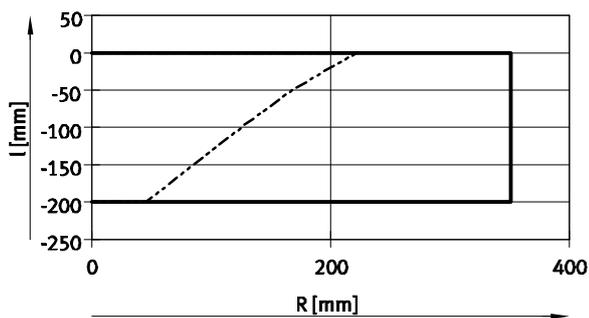
— $a = 0 \dots 40 \text{ m/s}^2$
 - - - $a = 60 \text{ m/s}^2$
 - · - $a = 50 \text{ m/s}^2$

Carga nominal de 3 kg



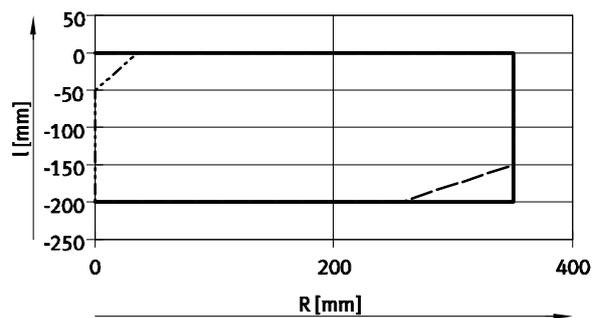
— $a = 0 \dots 30 \text{ m/s}^2$
 - - - $a = 40 \text{ m/s}^2$

Carga nominal de 4 kg



— $a = 0 \dots 20 \text{ m/s}^2$
 - - - $a = 30 \text{ m/s}^2$

Carga nominal de 5 kg



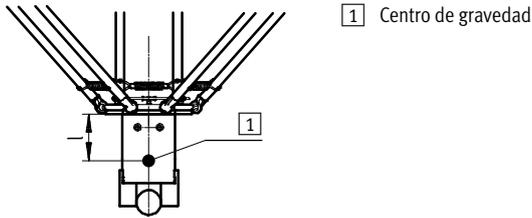
— $a = 0 \dots 10 \text{ m/s}^2$
 - - - $a = 30 \text{ m/s}^2$
 - · - $a = 20 \text{ m/s}^2$

Cinemática de trípode EXPT

Hoja de datos

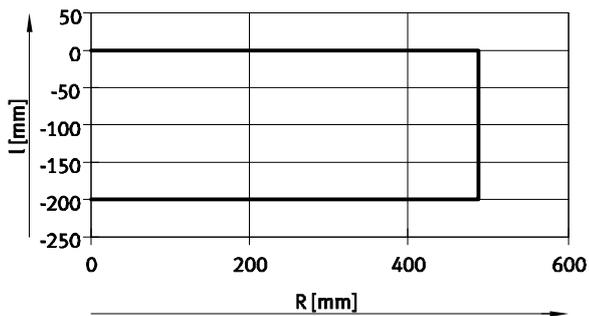
FESTO

Aceleración máxima a en función de la posición en el espacio de trabajo R y de la distancia l desde el centro de gravedad de la carga nominal m hasta la unidad frontal



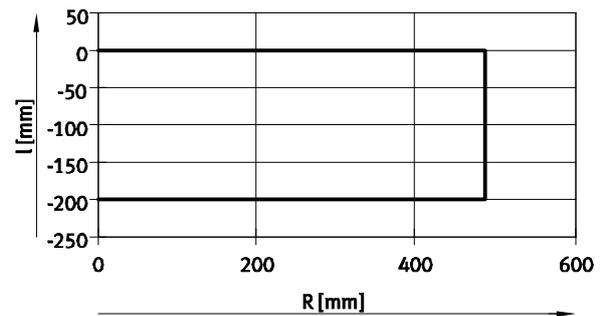
EXPT-95

Carga nominal de 0,1 kg



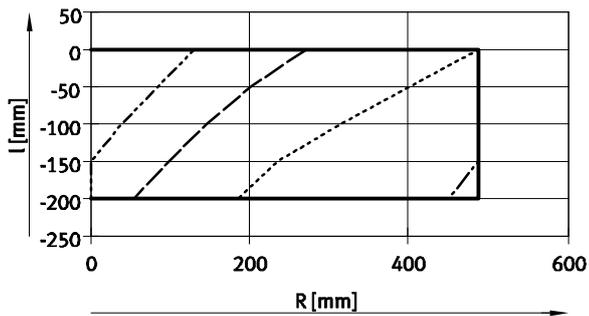
— $a = 0 \dots 100 \text{ m/s}^2$

Carga nominal de 0,5 kg



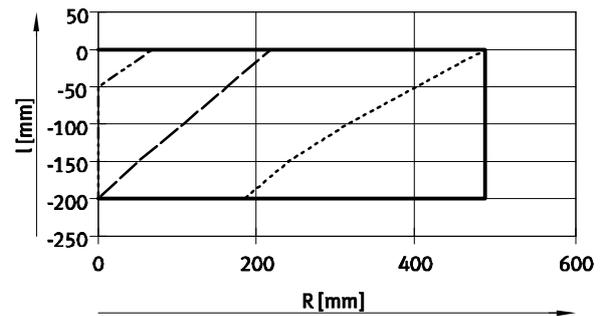
— $a = 0 \dots 100 \text{ m/s}^2$

Carga nominal de 1 kg



— $a = 0 \dots 60 \text{ m/s}^2$
 - - - $a = 100 \text{ m/s}^2$
 - · - $a = 90 \text{ m/s}^2$
 · · · $a = 80 \text{ m/s}^2$
 - · - $a = 70 \text{ m/s}^2$

Carga nominal de 1,5 kg

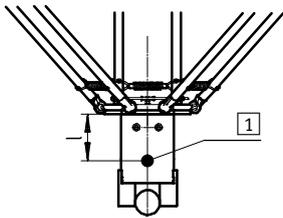


— $a = 0 \dots 50 \text{ m/s}^2$
 - - - $a = 80 \text{ m/s}^2$
 - · - $a = 70 \text{ m/s}^2$
 · · · $a = 60 \text{ m/s}^2$

Cinemática de trípode EXPT

Hoja de datos

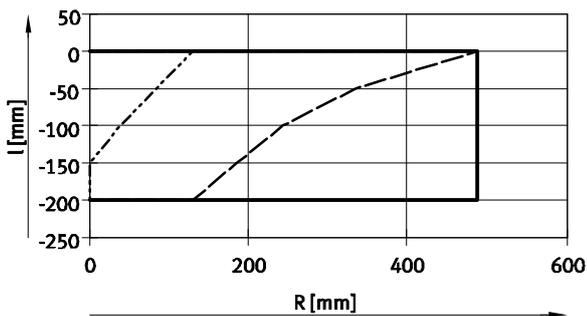
Aceleración máxima a en función de la posición en el espacio de trabajo R y de la distancia l desde el centro de gravedad de la carga nominal m hasta la unidad frontal



1 Centro de gravedad

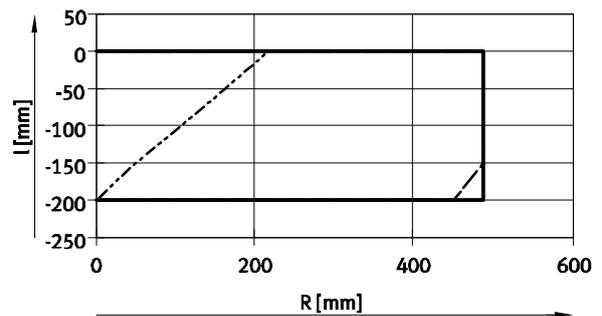
EXPT-95

Carga nominal de 2 kg



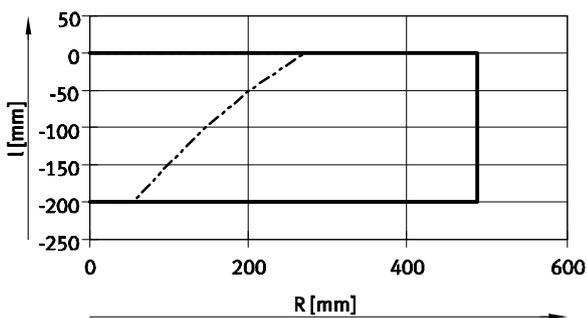
— $a = 0 \dots 40$ m/s²
 - - - $a = 60$ m/s²
 - · - $a = 50$ m/s²

Carga nominal de 3 kg



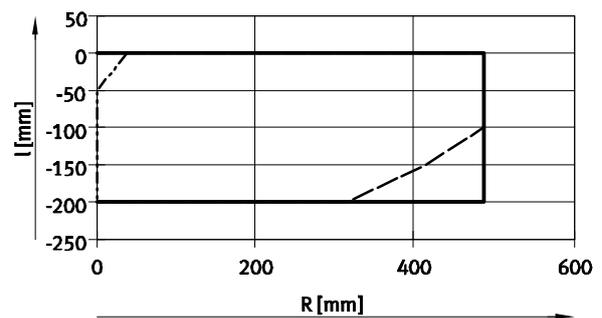
— $a = 0 \dots 20$ m/s²
 - - - $a = 40$ m/s²
 - · - $a = 30$ m/s²

Carga nominal de 4 kg



— $a = 0 \dots 20$ m/s²
 - - - $a = 30$ m/s²

Carga nominal de 5 kg



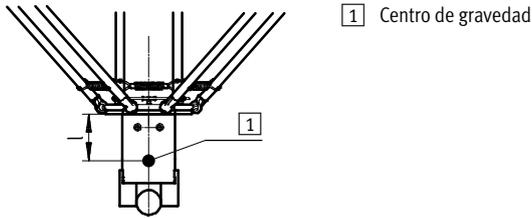
— $a = 0 \dots 10$ m/s²
 - - - $a = 30$ m/s²
 - · - $a = 20$ m/s²

Cinemática de trípode EXPT

Hoja de datos

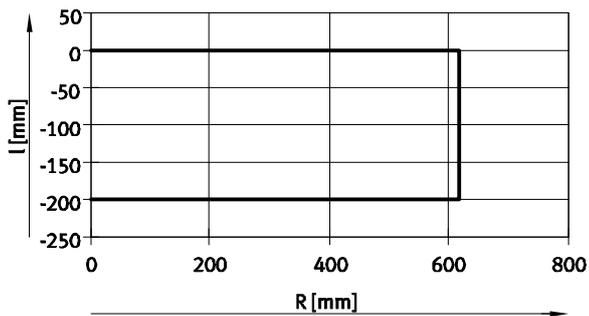
FESTO

Aceleración máxima a en función de la posición en el espacio de trabajo R y de la distancia l desde el centro de gravedad de la carga nominal m hasta la unidad frontal



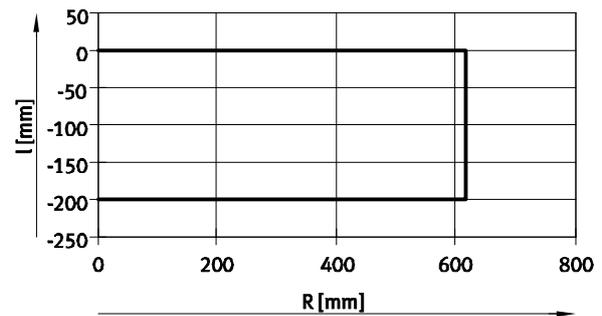
EXPT-120

Carga nominal de 0,1 kg



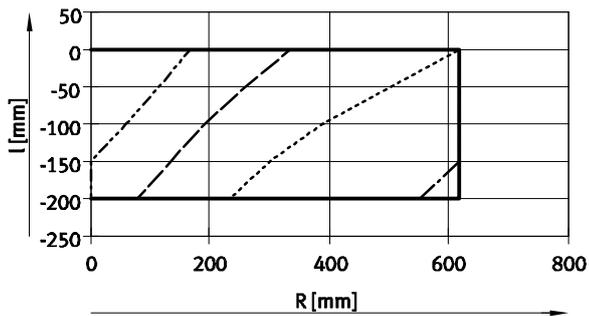
— $a = 0 \dots 100 \text{ m/s}^2$

Carga nominal de 0,5 kg



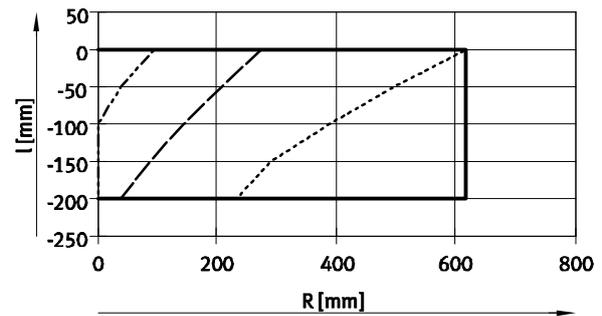
— $a = 0 \dots 100 \text{ m/s}^2$

Carga nominal de 1 kg



— $a = 0 \dots 60 \text{ m/s}^2$
 - - - $a = 100 \text{ m/s}^2$
 — $a = 90 \text{ m/s}^2$
 - - - $a = 80 \text{ m/s}^2$
 - · - $a = 70 \text{ m/s}^2$

Carga nominal de 1,5 kg

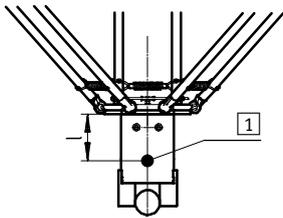


— $a = 0 \dots 50 \text{ m/s}^2$
 - - - $a = 80 \text{ m/s}^2$
 — $a = 70 \text{ m/s}^2$
 - - - $a = 60 \text{ m/s}^2$

Cinemática de trípode EXPT

Hoja de datos

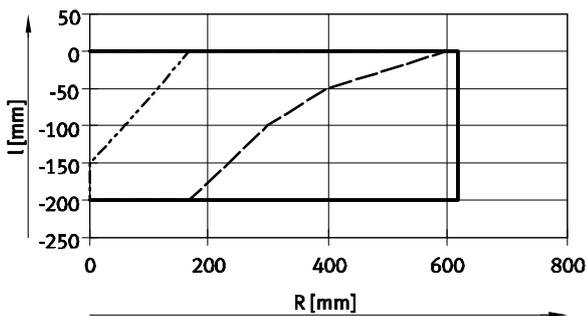
Aceleración máxima a en función de la posición en el espacio de trabajo R y de la distancia l desde el centro de gravedad de la carga nominal m hasta la unidad frontal



1 Centro de gravedad

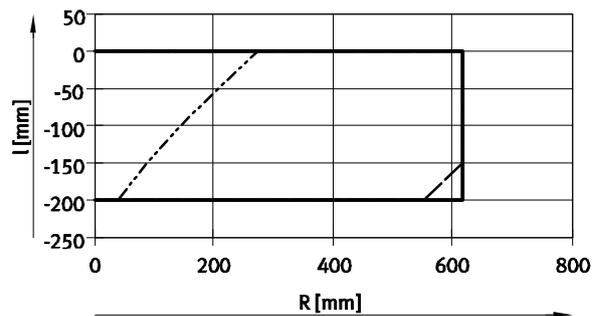
EXPT-120

Carga nominal de 2 kg



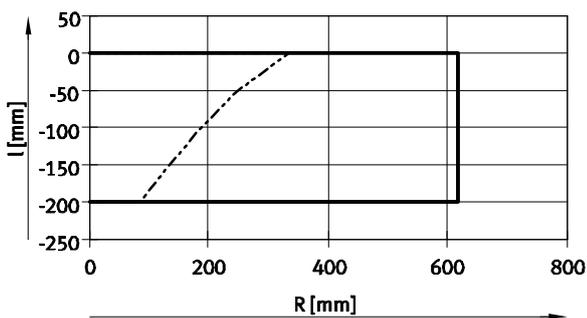
- a = 0 ... 40 m/s²
- - - a = 60 m/s²
- · - a = 50 m/s²

Carga nominal de 3 kg



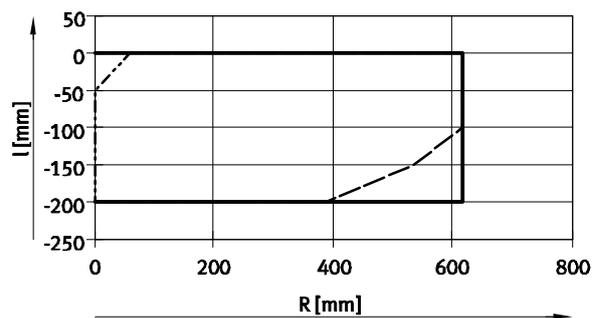
- a = 0 ... 20 m/s²
- - - a = 40 m/s²
- · - a = 30 m/s²

Carga nominal de 4 kg



- a = 0 ... 20 m/s²
- - - a = 30 m/s²

Carga nominal de 5 kg



- a = 0 ... 10 m/s²
- - - a = 30 m/s²
- · - a = 20 m/s²

Cinemática de trípode EXPT

Hoja de datos

FESTO

Modificaciones de la estructura

La precisión de posicionamiento y de vía depende fundamentalmente de la calidad de la estructura.

Deberán tenerse en cuenta los siguientes factores:

- Rigidez de la estructura
- Masa de la estructura
- Masa de la cinemática de barras

- Frecuencia de las vibraciones ocasionadas por el funcionamiento dinámico de la cinemática de barras
 - Ciclos por minuto
 - Ajustes dinámicos de la aceleración

Las fuerzas máximas se obtienen si dos ejes aceleran en sentidos opuestos hacia el tercer eje, produciéndose por lo tanto también un movimiento horizontal de la carga nominal.

La estructura debe configurarse de tal manera que la cinemática de barras pueda soportar fiablemente las fuerzas máximas.

El valor de referencia de la primera frecuencia propia del sistema completo es de mínimo 16 Hz.

Suponiendo condiciones dinámicas máximas de los ejes, las escuadras del bastidor y, por lo tanto, los elementos de montaje del conjunto, deben soportar las fuerzas que se indican a continuación:

Tamaño		45	70	95	120
Fuerza vertical	[N]	±250	±290	±325	±475
Fuerza horizontal	[N]	±145	±150	±200	±215

Posibilidades de montaje en el bastidor

La fijación de la cinemática de barras únicamente puede realizarse en la zona de las escuadras angulares del bastidor de montaje. En esta zona debe disponerse de una superficie de apoyo plana y con rigidez torsional.

Para obtener la precisión de posicionado descrita en las especificaciones técnicas, las superficies de apoyo deben cumplir las siguientes condiciones mínimas:

- Regularidad = 0,05 mm
- Paralelismo = 0,5 mm

Considerando que la distancia entre las ranuras es de 40 mm en el perfil de 80x80, los taladros en las escuadras están dispuestos de forma que el perfil pueda fijarse en diferentes posiciones.

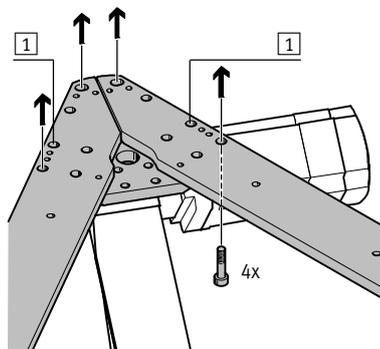
Al desmontar el motor se pierde la referencia en el eje correspondiente. Por lo tanto, deberán utilizarse los taladros de montaje que no exijan retirar el motor. Dependiendo de la posición de montaje del motor, no se tiene acceso a los taladros 1.

Montaje directo con tornillos

Tornillos M8x...

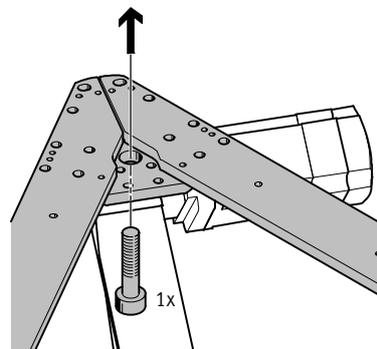
Montaje directo con al menos 4 tornillos (M8) por escuadra angular directamente en el bastidor.

Los 4 tornillos deben estar lo más separados posibles para garantizar una conexión con rigidez torsional.



Tornillos M20x...

Montaje directo en el bastidor con un tornillo (M20) por escuadra angular. Todas las escuadras cuentan con un taladro central para ese tipo de montaje.



Cinemática de trípode EXPT

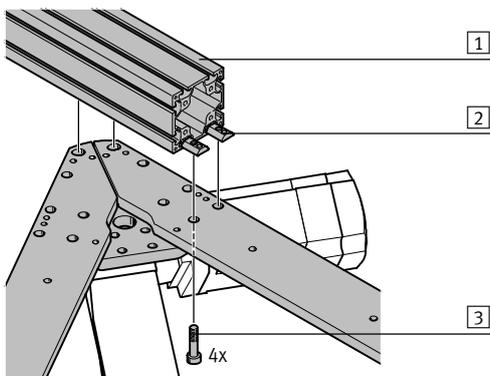
Hoja de datos

Posibilidades de montaje en el bastidor

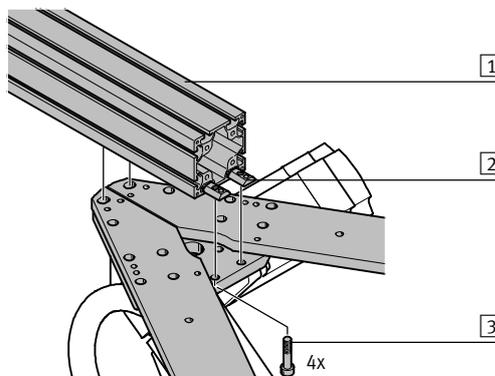
Fijación mediante tuercas deslizantes en paralelo al bastidor de montaje

- 1 Perfil (p. ej. HMBS-80/80)
- 2 Tuerca deslizante (p. ej. NST-HMV-8-2-M8)
- 3 Tornillos (p. ej. M8x35)

Ejemplo 1



Ejemplo 2



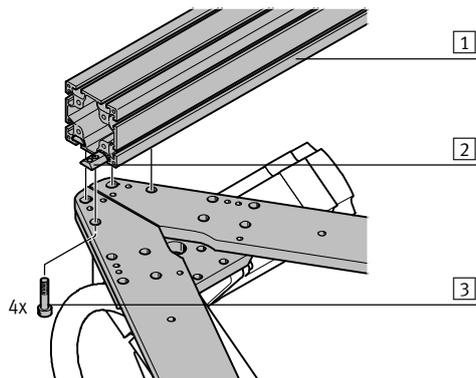
Fijación mediante tuercas deslizantes en posición transversal en relación con el bastidor de montaje

- 1 Perfil (p. ej. HMBS-80/80)
- 2 Tuerca deslizante (p. ej. NST-HMV-8-2-M8)
- 3 Tornillos (p. ej. M8x35)
- 4 Escuadra

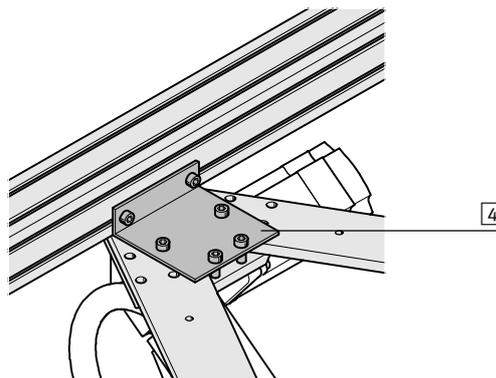
Las escuadras adicionales en los siguientes ejemplos son necesarias para aumentar la rigidez torsional y la superficie de apoyo.

Ejemplo 1

Fijación del perfil

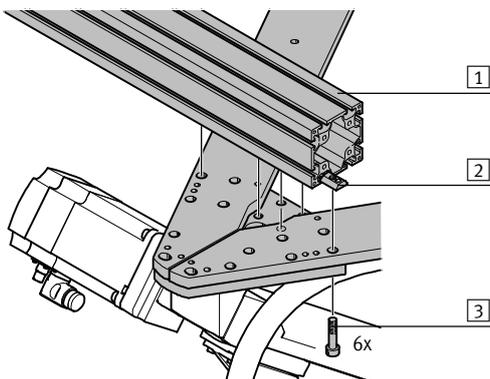


Para fijación de la escuadra

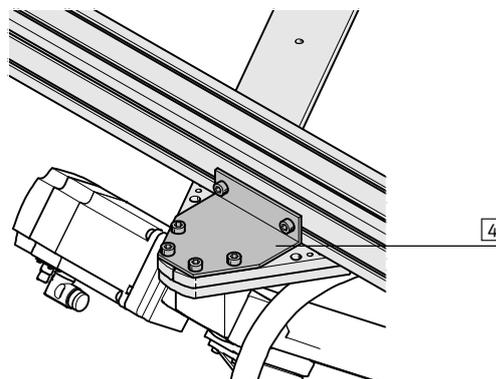


Ejemplo 2

Fijación del perfil



Para fijación de la escuadra



Cinemática de trípode EXPT

Hoja de datos

FESTO

Datos técnicos: Unidad frontal

EXPT-...-T...



Datos mecánicos				
Tipo	EXPT-...-			
	T1	T2	T3	T4
Forma constructiva	Módulo giratorio electromecánico			
	-	Con racor giratorio	-	Con racor giratorio
Tipo de motor	Servomotor			
Tamaño	8	8	11	11
Ángulo de giro	Ilimitado			
Conexión neumática	-	G $\frac{1}{8}$	-	G $\frac{1}{8}$
Diámetro nominal [mm]	-	4	-	4
Caudal nominal [l/min]	-	350	-	350
Relación de reducción	30:1			
Precisión de repetición [°]	±0,01			
Revoluciones máximas de salida [1/min]	200			
Momento de giro nominal [Nm]	0,75	0,75	1,8	1,8
Momento de giro máximo [Nm]	1,8	1,8	4,5	4,5
Fuerza axial máxima [N]	200	200	300	300
Momento de giro estático máx. [Nm]	15	15	40	40
Momento máx. admisible de la masa de la carga [kgm ²]	0,0026	0,0026	0,006	0,006
Posición de montaje	Indiferente			
Masa de la carga para EXPT [g]	640	690	850	900

Datos eléctricos				
Tipo	EXPT-...-			
	T1	T2	T3	T4
Tensión nominal [V AC]	230			
Corriente nominal [A]	0,31	0,31	0,74	0,74
Corriente de pico [A]	0,61	0,61	1,5	1,5
Potencia nominal [W]	9,2	9,2	22,1	22,1
Tiempo de utilización [%]	100			
Sistema de medición ¹⁾	Encoder			

1) Recorrido de referencia indispensable

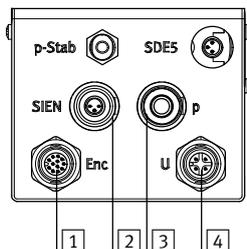
Condiciones de funcionamiento y del entorno				
Tipo	EXPT-...-			
	T1	T2	T3	T4
Presión de funcionamiento [bar]	-	-0,9 ... +10	-	-0,9 ... +10
Temperatura ambiente [°C]	0 ... 40			
Clase de protección	IP40			
Características del material	Conformidad con RoHS			
Clase de resistencia a la corrosión ¹⁾	2			

1) Clase de resistencia a la corrosión 2 según norma de Festo 940 070: componentes moderadamente expuestos a corrosión. Piezas exteriores en contacto directo con sustancias usuales en entornos industriales, tales como disolventes, detergentes o lubricantes, con superficies principalmente decorativas.

Cinemática de trípode EXPT

Hoja de datos

Conexiones



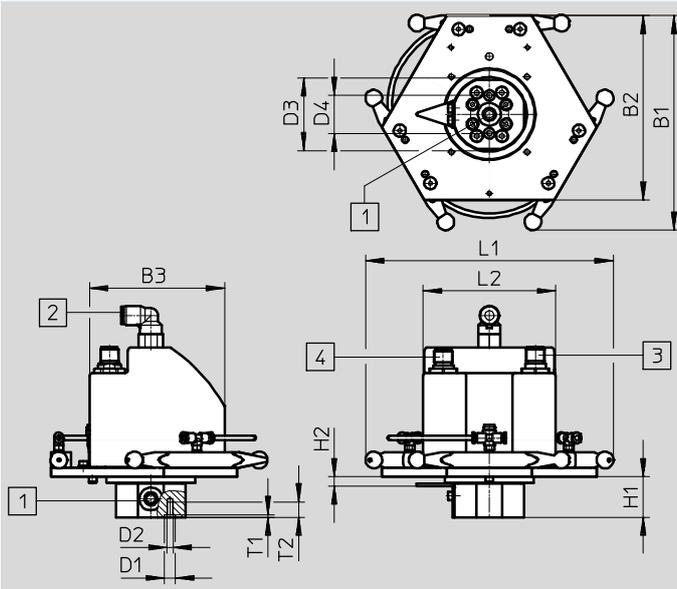
Conexión para:

- 1 Cable del encoder → 32
- 2 Detección del sentido de giro → 32
- 3 Conexión de aire de trabajo para ejecución de giros
- 4 Cable del motor → 32

Dimensiones

Datos CAD disponibles en → www.festo.com

Unidad frontal



- 1 Conexión de aire de trabajo, salida
- 2 Conexión de aire de trabajo para ejecución de giros
- 3 Conexión del cable del motor
- 4 Conexión del cable del encoder

Tipo	B1	B2	B3	D1 ∅ H7	D2	D3 ∅	D4 ∅	H1	H2	L1	L2	T1	T2
EXPT-...	141	122	88	7	M4	48	25	27	6 +1	162	86	1,6	10

Cinemática de trípode EXPT

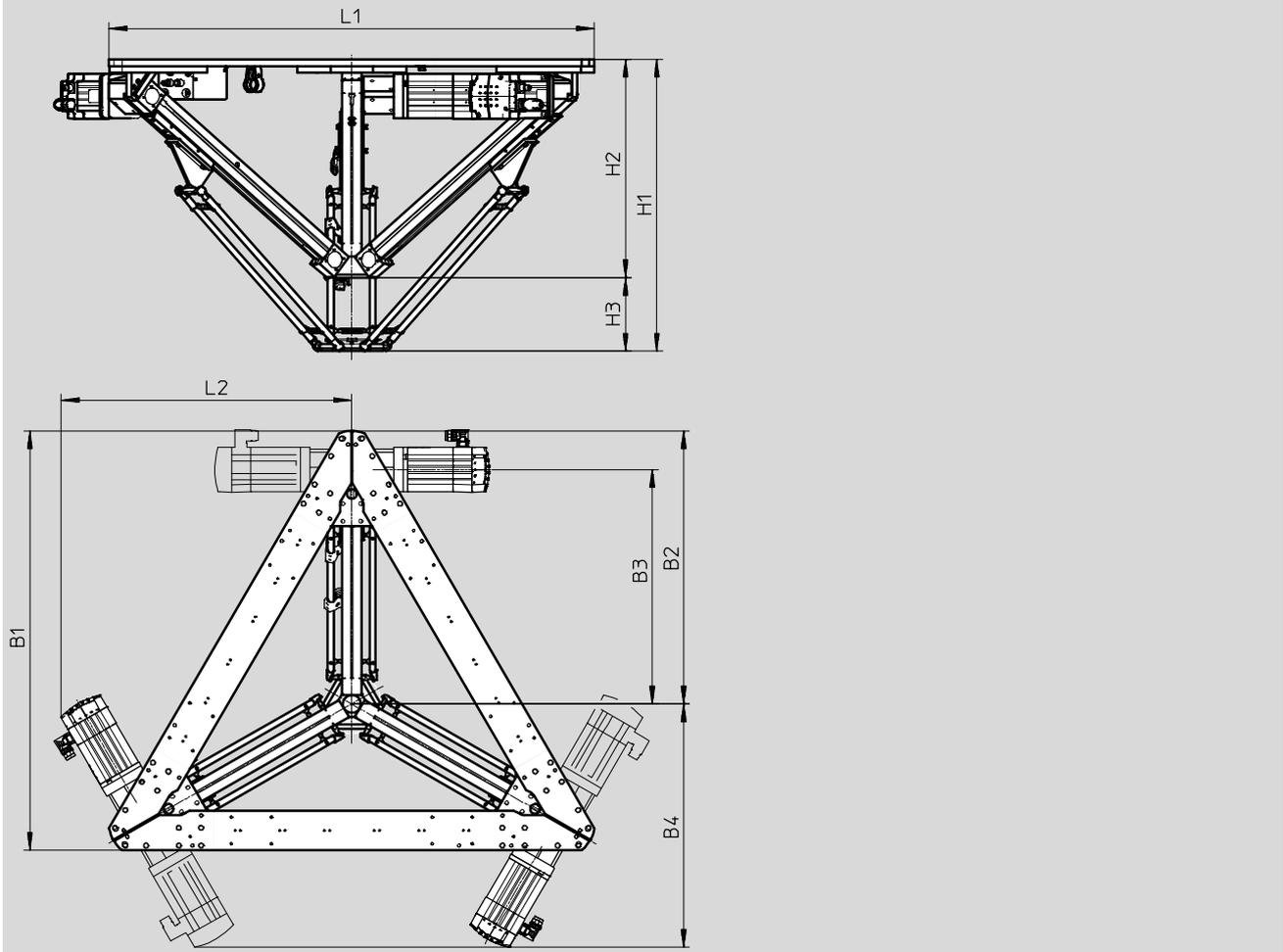
Hoja de datos

FESTO

Dimensiones

Datos CAD disponibles en → www.festo.com

Cinemática de barras



Tipo	B1	B2	B3	B4	H1	H2	H3	L1	L2
EXPT-45	947	617	530	549	659	493	166	1 088	652
EXPT-70	1 077	703	622	590	727	561	166	1 238	727
EXPT-95	1 213	794	705	626	827	636	191	1 394	803
EXPT-120	1 355	888	800	672	944	710	234	1 558	885

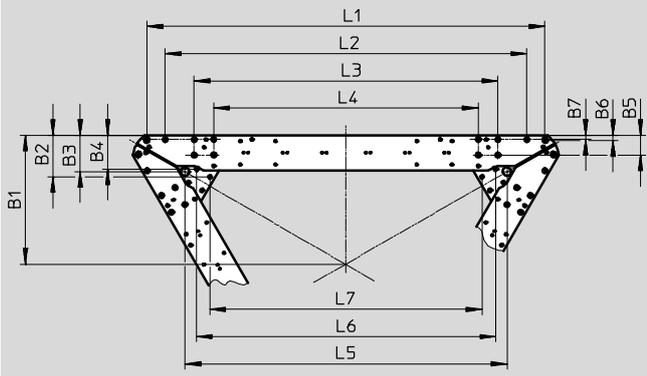
Cinemática de trípode EXPT

Hoja de datos

Dimensiones

Datos CAD disponibles en → www.festo.com

Taladros de fijación en el bastidor



Tipo	B1	B2	B3	B4	B5	B6	B7
EXPT-45	330,8	107,2	93,5	87,2	51	12,3	11
EXPT-70	374,1	107,2	93,5	87,2	51	12,3	11
EXPT-95	419,3	107,2	93,5	87,2	51	12,3	11
EXPT-120	466,6	107,2	93,5	87,2	51	12,3	11

Tipo	L1	L2	L3	L4	L5	L6	L7
EXPT-45	1 017	923	775,4	675,4	822	794	694,6
EXPT-70	1 167,1	1 073,1	925,5	825,5	972,1	914	844,7
EXPT-95	1 323,7	1 229,7	1 082,1	982,1	1 128,7	1 070,6	1 001,3
EXPT-120	1 487,5	1 393,5	1 245,9	1 145,9	1 292,5	1 234,4	1 165,1

Cinemática de trípode EXPT

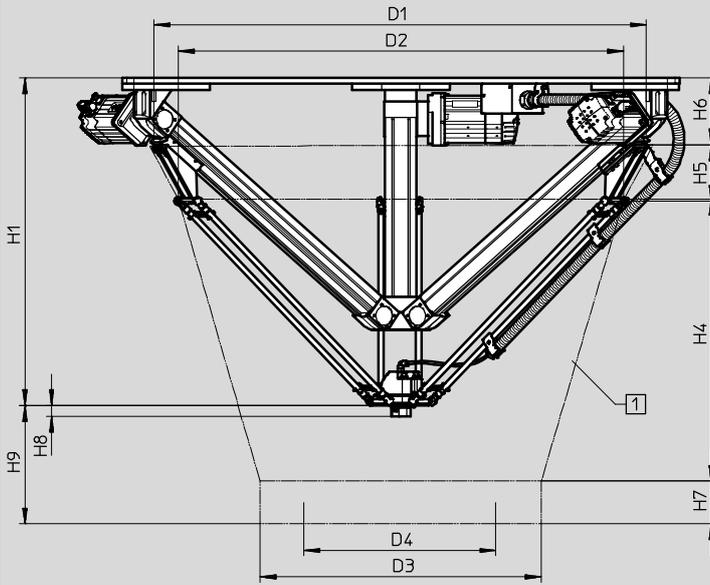
Hoja de datos

FESTO

Dimensiones

Datos CAD disponibles en → www.festo.com

Perfil de interferencia en la zona de trabajo



- 1 Perfil de interferencia
- D3 Diámetro, perfil de interferencia
- D4 Diámetro, margen nominal de funcionamiento
- H7 Altura, margen nominal de funcionamiento
- H9 Distancia entre el canto inferior de la placa hasta la base del margen de trabajo nominal

- - Importante

La distancia del espacio de trabajo se refiere al canto inferior de la placa. En el caso de las variantes T1 y T4, el espacio de trabajo se amplía en H8 en la parte inferior. Lo mismo se aplica en el caso de los sistemas de sujeción para los que el punto de referencia siempre se desplaza por la altura del sistema de sujeción. No se consideran las dimensiones adicionales correspondientes al tendido de cables del motor y de tubos flexibles.

Tipo	D1 ±5	D2 ±5	D3 ±5	D4	H1	H4	H5
EXPT-45	950	860	620	450	659	500	117
EXPT-70	1 120	1 035	870	700	727	614	117
EXPT-95	1 400	1 260	1 120	950	827	760	141
EXPT-120	1 590	1 440	1 370	1 200	944	907	141

Tipo	H6	H7	H8			H9
			EXPT-...-T0	EXPT-...-T1/T2	EXPT-...-T3/T4	
EXPT-45	180	100	0	27	28,5	234
EXPT-70	180	100	0	27	28,5	286
EXPT-95	170	100	0	27	28,5	357
EXPT-120	170	100	0	27	28,5	397

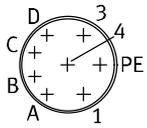
Cinemática de trípode EXPT

Hoja de datos

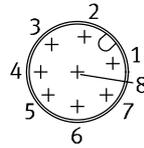
Asignación de conectores

Motor de ejes

Motor



Encoder

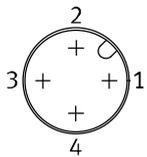


Clavija	Función
1	Fase U
PE	PE (conexión a tierra protectora)
3	Fase W
4	Fase V
A	Sensor de temperatura M _T +
B	Sensor de temperatura M _T -
C	Freno BR+
D	Freno BR-

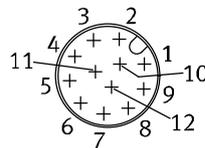
Clavija	Función
1	-SENS
2	+SENS
3	DATA
4	DATA/
5	0 V
6	CLOCK/
7	CLOCK
8	UP

Motor de la unidad frontal

Motor



Encoder



Clavija	Función
1	U
2	V
3	W
4	PE

Clavija	Función
1	A
2	A\
3	B
4	B\
5	Z
6	Z\
7	U
8	V
9	W
10	GND
11	5V
12	Apantallamiento

Cinemática de trípode EXPT

Referencias – Conjunto modular



Tablas para realizar los pedidos							
Tamaño	45	70	95	120	Condiciones	Código	Entrada código
M N° de artículo	569797	569798	569799	569800			
Tipo de producto	EXPT serie T					EXPT	EXPT
Espacio operativo	[mm] 450	–	–	–		-45	
	[mm] –	700	–	–		-70	
	[mm] –	–	950	–		-95	
	[mm] –	–	–	1200		-120	
Actuador	DGE-25		–	–		-E1	
	–		EGC-80			-E4	
Componentes complementarios	Sin actuador giratorio					-T0	
	Actuador giratorio, tamaño 8					-T1	
	Actuador giratorio, tamaño 8 con paso de aire					-T2	
	Actuador giratorio, tamaño 11					-T3	
	Actuador giratorio, tamaño 11 con paso de aire					-T4	
Posición de montaje del motor	A1/A2/A3 posterior					-HHH	
	A3 frontal; A1/A2 posterior					-HHV	
	A2 frontal; A1/A3 posterior					-HVH	
	A2/A3 frontal; A1 posterior					-HVV	
	A1 frontal; A2/A3 posterior					-VHH	
	A1/A3 frontal; A2 posterior					-VHV	
	A1/A2 frontal; A3 posterior					-VVH	
	A1/A2/A3 frontal					-VVV	
O Protección contra partículas	Estándar						
	–		Ejecución con protección			-P8	

Continúa: código de pedido

Cinemática de trípode EXPT

Referencias – Conjunto modular

Tablas para realizar los pedidos								
Tamaño	45	70	95	120	Condiciones	Código	Entrada código	
[O] Sistema de mando	No							
	Placa de montaje					-C		
	Armario de maniobra					-CC		
	Controlador de varios ejes	No						
		Con CMXR-C1					-C1	
		Con CMXR-C2, con PLC integrado					-C2	
	Terminal de mando	No						
		Con unidad de mando CDSA					-B	
	Longitud del cable	No						
		5 m				[1]	-5K	
10 m				[1]	-10K			
15 m					-15K			
Valor predeterminado	Estándar							
	Con calibración					-S		
[M] Documentación de usuario en idiomas	Alemán					DE		
	Inglés					EN		
	Español					ES		
	Francés					FR		
	Italiano					IT		
	Ruso					RU		
	Chino					ZH		

[1] Los cables del motor y del encoder del actuador giratorio (elementos adosados) siempre miden 15 m de longitud, independientemente de lo que se indique en el conjunto modular.

 - Importante

Para efectuar el pedido de una cinemática de barras, contacte con su representante de Festo más cercano.

La puesta en funcionamiento únicamente deberá realizarla un técnico especializado (especialista en robótica).

Se necesitan los siguientes conocimientos:

- Especialista con conocimientos en robótica y CoDeSys
- Especialista experimentado en controlador de motor CMMP en combinación con controlador multiaxial CMXR
- Conocimientos de cinemática de barras

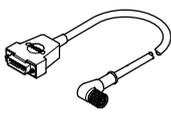
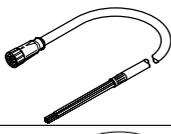
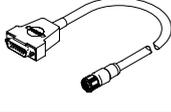
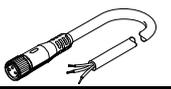
Continúa: código de pedido

- - - - - -

Cinemática de trípode EXPT

Accesorios

FESTO

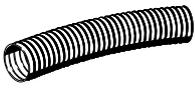
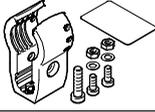
Referencias			
	Longitud del cable [m]	Nº art.	Tipo
Conexión entre el motor de los ejes y el controlador de motor en el armario de maniobra			
	Cable del motor NEBM		
	5	550310	NEBM-M23G6-E-5-N-LE7
	10	550311	NEBM-M23G6-E-10-N-LE7
	15	550312	NEBM-M23G6-E-15-N-LE7
	Longitud X ¹⁾	550313	NEBM-M23G6-E- -N-LE7
	Cable del encoder NEBM		
	5	550318	NEBM-M12W8-E-5-N-S1G15
	10	550319	NEBM-M12W8-E-10-N-S1G15
	15	550320	NEBM-M12W8-E-15-N-S1G15
	Longitud X ¹⁾	550321	NEBM-M12W8-E- -N-S1G15
Conexión entre el el cuerpo de intersección y el controlador de motor en el armario de maniobra			
	Cable del motor NEBM		
	15	571907	NEBM-M12G4-RS-15-N-LE4
	Cable del encoder NEBM		
	15	571915	NEBM-M12G12-RS-15-N-S1G15
Cable de conexión NEBU para detección de pérdida de barra o sensor de referencia del actuador giratorio			
	5	541334	NEBU-M8G3-K-5-LE3
	10	541332	NEBU-M8G3-K-10-LE3
	15	575986	NEBU-M8G3-K-15-LE3

1) Máximo 25 m

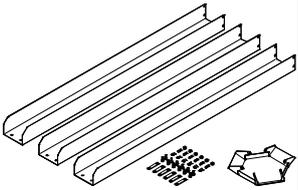
Cinemática de trípode EXPT

Accesorios

FESTO

Referencias				
	Para tamaño	Descripción	Nº art.	Tipo
Tubo protector MKG				
	45 ... 120	Por eje se necesitan 2 m	3156318	MKG-23-PG-29-B
Soporte de tubos EAHM				
	45 ... 120	Para la fijación del tubo flexible protector	3506553	EAHM-E10-TH-W29
Conjunto de escuadras EAHM				
	45 ... 120	Para fijar el elemento de sujeción del tubo flexible en la placa de alimentación	2075203	EAHM-E10-AK
			2075842	EAHM-E10-AK-P8¹⁾

1) Para variante EXPT-...-P8

Referencias				
	Para tamaño	Descripción	Nº art.	Tipo
Conjunto de recubrimiento EASC-E10				
	95	<ul style="list-style-type: none"> Protege el espacio operativo frente a las partículas contaminantes Solo se puede montar en combinación con la variante EXPT-...-P8 	3790894	EASC-E10-95
	120		3790896	EASC-E10-120
Conjunto de adaptadores EAHA				
	45 ... 120	Para conjunto de aspiración ESG- (elemento de fijación tamaño 2)	1574224	EAHA-R2-M12P
		Para conjunto de aspiración ESG- (elemento de fijación tamaños 3 y 4)	1574227	EAHA-R2-M14P

Cinemática de trípode EXPT

Accesorios

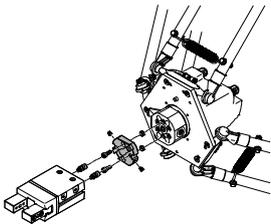
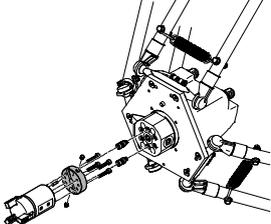
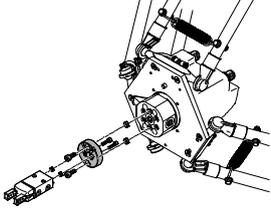
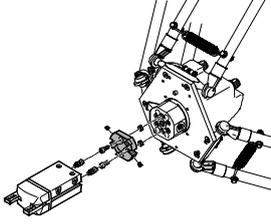
FESTO

Conjunto de adaptación
DHAA, HAPG

Material:
Aleación de aluminio
No contiene cobre ni PTFE
Conformidad con RoHS

 Importante

El conjunto incluye la conexión específica para el montaje, así como el material de fijación necesario.

Combinaciones admisibles de pinzas y adaptadores		Datos CAD disponibles en → www.festo.com	
Pinzas	Tamaño	Conjunto de adaptadores	
		Nº art.	Tipo
Pinzas paralelas			
	DHPS, estándar		
	6	187566	HAPG-SD2-12
	10	184477	HAPG-SD2-1
	16	184478	HAPG-SD2-2
	HGPT-B, robusta		
	16	564958	DHAA-G-Q5-12-B8-16
	20	564955	DHAA-G-Q5-16-B8-20
	25	537181	HAPG-SD2-25
	HGPL robusta, de carrera larga		
	14-40, 14-60, 14-80	537310	HAPG-SD2-31
	HGPC		
	12	542671	HAPG-SD2-41
	16	542668	HAPG-SD2-42
	HGPD, hermética		
	16	564958	DHAA-G-Q5-12-B8-16
20	564955	DHAA-G-Q5-16-B8-20	
25	537181	HAPG-SD2-25	
Pinzas de tres dedos			
	DHDS, estándar		
	16	187567	HAPG-SD2-13
	HGDT, robusta de tres dedos		
25	542439	HAPG-SD2-32	
Pinza radial			
	DHRS, estándar		
	10	187566	HAPG-SD2-12
	16	184477	HAPG-SD2-1
	25	184478	HAPG-SD2-2
	HGRT, robustas		
	16	1273999	DHAA-G-Q5-16-B11-16
	HGRC		
	12	542671	HAPG-SD2-41
16	542668	HAPG-SD2-42	
Pinza angular			
	DHWS, estándar		
	10	187566	HAPG-SD2-12
	16	184477	HAPG-SD2-1
	25	184478	HAPG-SD2-2
	HGWC		
	12	542671	HAPG-SD2-41
16	542668	HAPG-SD2-42	