

# Controlador de motor CMMS-AS para servomotores



## Controlador de motor CMMS-AS para servomotores

Características

Comparación entre controladores				
Controlador de motor para tipo de motor	CMMD-AS Servomotor	CMMS-AS Servomotor	CMMP-AS Servomotor	CMMS-ST Motor paso a paso
Positioning sets (conjuntos de posicionado)	2x 63	63	255	63
Sistema de medición	Incremental / Absoluta		Incremental / Absoluta	Incremental
Interface I/O ampliada	4 modalidades de funcionamiento		Configuración diversa	4 modalidades de funcionamiento
Notificación de recorrido restante	1 para n		Por separado para todas las posiciones	1 para n
Reducción de momento	No		Por separado para todas las posiciones	No
Encadenamiento de conjuntos	Lineal		Con derivación	Lineal
STO/SS1	Según EN 61800-5-2		Según EN 61800-5-2	Según EN 61800-5-2

### Características

#### Dimensiones compactas

- Dimensiones muy pequeñas
- Plena integración de todos los componentes para el controlador y la parte funcional, incluyendo interfaces RS232 y CANopen
- Interruptor de freno integrado
- Filtro CEM integrado
- Accionamiento automático del freno integrado en el motor
- Cumplimiento de las normas CE y EN actualmente vigentes, sin componentes externos adicionales (con cables del motor de hasta 15 m)

#### Control de movimientos

- Transmisor digital giratorio de valores absolutos, versiones de simple y múltiple giro
- Funcionamiento como regulador de momentos, giros o posiciones
- Control integrado de posiciones
- Posicionamiento con tiempo optimizado (forma de trapecio) o sin tirones (forma en S)
- Movimientos absolutos y relativos
- Posicionamiento punto a punto, con y sin sobrepaso
- Sincronización de posiciones
- Reductor electrónico
- 63 conjuntos de movimientos
- 8 perfiles de movimientos
- Diversos métodos para efectuar el recorrido de referencia

#### Interfaces del bus de campo

Integración:



Opcionalmente:





#### Input/Output

- I/O libremente programables
- Entrada analógica de alta resolución de 12 bit
- Funcionamiento por pulsación / funcionamiento teach-in
- Conexión sencilla a un control de jerarquía superior a través de I/O o bus de campo
- Funcionamiento sincronizado
- Modalidad master/slave

#### Control secuencial integrado

- Activación automática de secuencias de series de posiciones, sin unidad de control superior
- Secuencias lineales y cíclicas de posiciones
- Tiempos de retardo regulables

# Controlador de motor CMMS-AS para servomotores

Características

## Características

### Funciones de seguridad integradas

- Los reguladores de posición de la serie CMMS-AS soportan la función de seguridad STO (Safe Torque off) y SS1 (Safe Stop1) con protección contra arranque imprevisto, según los criterios establecidos en la norma 61800-5-2
- Protección contra movimientos imprevistos

- Desconexión de fase final a través de dos canales
- Reducción de circuitos externos
- Tiempos de reacción más cortos en caso de fallos
- Reinicio más rápido; circuito intermedio se mantiene cargado

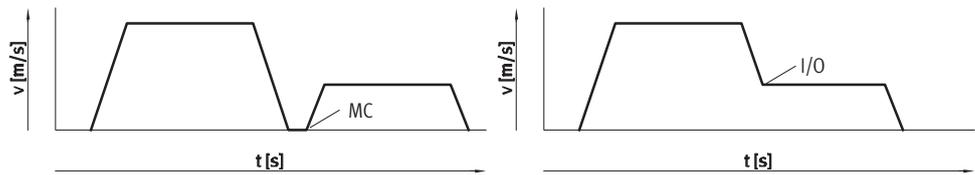
### Movimientos interpolados de varios ejes

- Con una unidad de control apropiada, el CMMS-AS puede ejecutar movimientos guiados con interpolación a través de CANopen o Sercos. Para lograrlo, la unidad de control define valores de posiciones

nominales según secuencias fijas. Entre esas posiciones, el servoregulador de posiciones interpola los valores correspondientes a los datos entre dos puntos de referencia.

## Programa de recorridos

- Encadenamiento de conjuntos de posiciones para crear un programa de recorridos
- Condiciones de conmutación para el programa de recorridos, por ejemplo, mediante entradas digitales:  
MC – Motion complete  
I/O – Entradas digitales



## Biblioteca para EPLAN

→ 11



Macros EPLAN para el diseño rápido y seguro de proyectos eléctricos en combinación con controladores, motores y

cables. De este modo, la planificación es más fiable, la documentación es más completa, y no es necesario

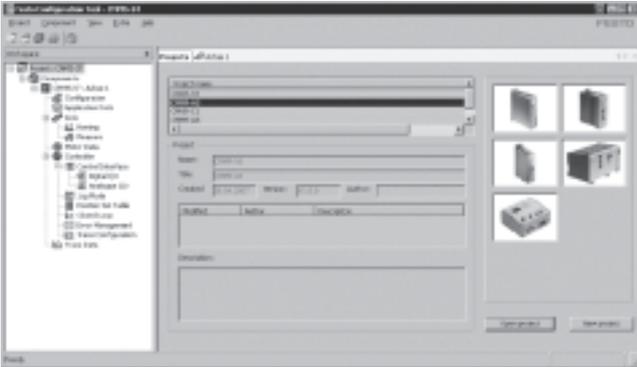
confeccionar símbolos, gráficas y datos básicos propios.

# Controlador de motor CMMS-AS para servomotores

Características

## Software FCT: Festo Configuration Tool

Plataforma de software para actuadores eléctricos de Festo



- Todos los actuadores pueden administrarse y archivarlos en el proyecto
- Administración de proyectos y datos para todos los tipos soportados
- Utilización sencilla gracias a la introducción de parámetros con gráficas
- Trabajo idéntico para todos los actuadores
- Posibilidad de trabajar offline u online en la máquina

## FHPP: perfil de Festo para tareas de manipulación y posicionamiento

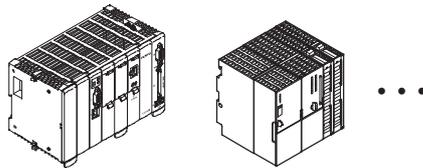
Perfil de datos optimizados

Festo ofrece un perfil de datos optimizados para aplicaciones específicas de manipulación y posicionamiento: “Festo Handling and Positioning Profile (FHPP)”.

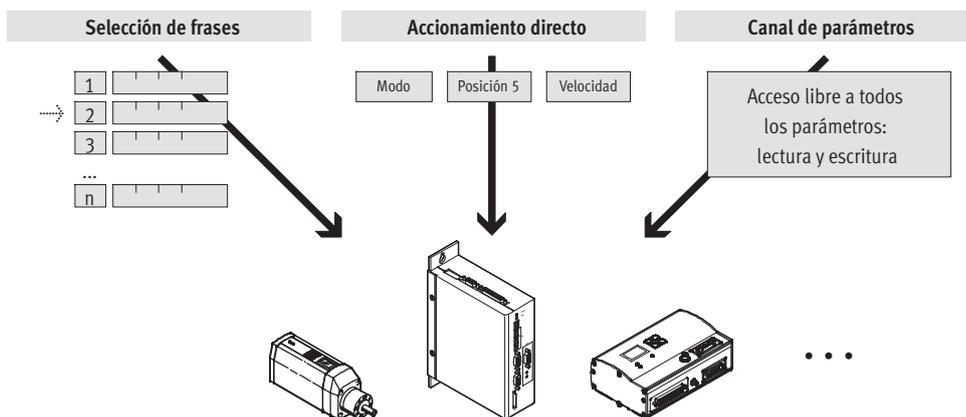
El perfil de datos FHPP permite el accionamiento de los controladores de motores de Festo con conexión de bus de campo, a través de bytes de control y de estado uniformes.

Entre otros, se define lo siguiente:

- Tipos de funcionamiento
- Estructura de datos I/O
- Objetos de parametrización
- Control secuencial



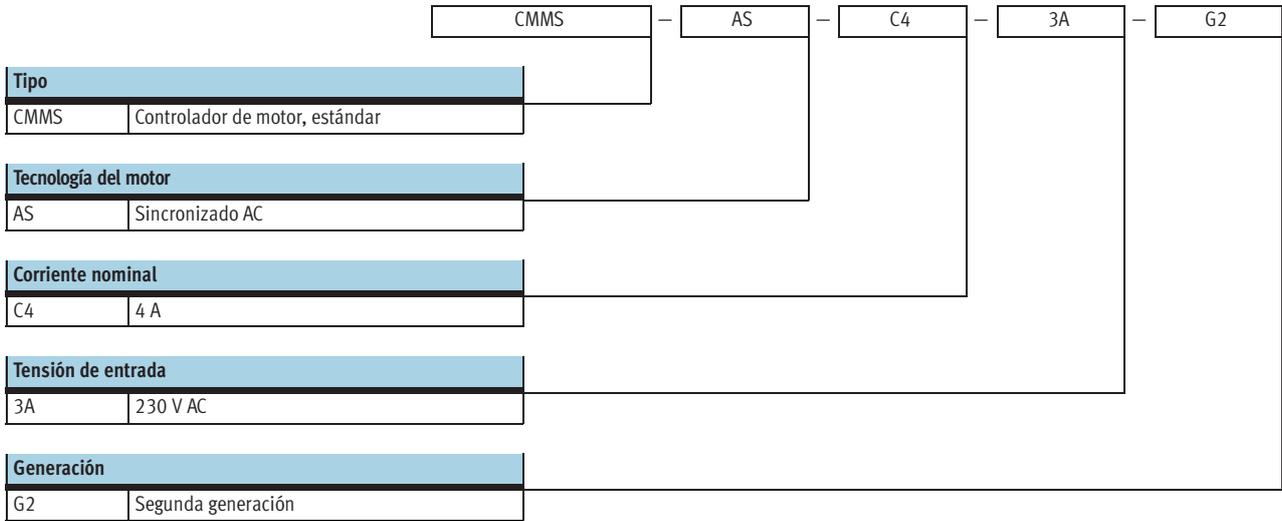
Comunicación a través de bus de campo



## Controlador de motor CMMS-AS para servomotores

FESTO

Código para el pedido



# Controlador de motor CMMS-AS para servomotores

Hoja de datos

Conexiones de bus de campo

**CANopen**



**DeviceNet**



Datos técnicos generales	
Tipo de fijación	Atornillado en placa de montaje
Indicador	Visualizador de siete segmentos
Interface de parametrización	RS232 (9 600 ... 115 000 bits/s)
Interface del encoder, entrada	Señal del encoder, valor nominal de posición EnDat V2.2
Interface del encoder, salida	Reposición del valor nominal mediante señales del encoder en funcionamiento regulado según las revoluciones Valor nominal para el actuador slave conectado detrás Resolución de 4 096 ppr
Resistencia de freno, integrada	[Ω] 230
Rendimiento del impulso de la resistencia de frenado	[kVA] 0,7
Resistencia de freno, externa	[Ω] ≥ 100
Impedancia de la entrada del valor nominal	[kΩ] 20
Cantidad de salidas analógicas	1
Margen de funcionamiento de las salidas analógicas	[V] 0 ... 10
Resolución de las salidas analógicas	[Bit] 8
Propiedades de las salidas analógicas	A prueba de cortocircuitos
Cantidad de entradas analógicas	1
Margen de funcionamiento de las entradas analógicas	[V] ±10
Propiedades de las entradas analógicas	Entradas diferenciales Configurables para revoluciones Configurable para momento de giro
Filtro de red	Integrado
Longitud máxima del cable del motor	[m] 15 (sin filtro de red externo)
Peso del producto	[g] 1 400

Datos técnicos: conexión de bus de campo				
Interfaces	I/O	CANopen	Profibus DP	DeviceNet
Cantidad de salidas digitales	5			
Propiedades de las salidas lógicas digitales	En parte, configuración libre			
Cantidad de entradas digitales	14	–		
Margen de funcionamiento, entradas lógicas	[V] 12 ... 30	–		
Propiedades de las entradas lógicas	Configuración libre	–		
Acoplamiento del proceso	Para 63 movimientos	Para 63 movimientos		
Perfil de comunicación	–	DS301; FHPP	DP-V0 / FHPP	FHPP
	–	DS301; DSP402	–	
Velocidad máxima de transmisión de datos a través de bus de campo	[Mbit/s] –	1	12	0,5
Conexión	Integrado	■	–	–
	Opcional	–	■ → 10	■ → 10

# Controlador de motor CMMS-AS para servomotores

Hoja de datos

Módulos funcionales para la programación de PLC				
Software de programación	Fabricante del sistema de control	Interfaces		
		CANopen	Profibus DP	DeviceNet
CoDeSys	Festo			
	Beckhoff	■	■	■
	Otros fabricantes			
RSLogix5000	Rockwell Automation	-	-	■
Step 7	Siemens	-	■	-

Datos eléctricos		
Datos de conexión de salida		
Margen de tensión de salida	[V AC]	0 ... 210
Corriente nominal de salida	[A]	4
Pico de corriente	[A]	10
Duración máxima de la corriente máx.	[s]	2
Tensión máxima entre circuitos	[V DC]	380
Frecuencia de salida	[Hz]	0 ... 1 000
Alimentación de carga		
Fases		1
Margen de tensión de entrada	[V AC]	95 ... 255
Intensidad máxima de entrada	[A]	4
Potencia nominal	[VA]	600
Rendimiento máximo	[VA]	1 200
Frecuencia de la red	[Hz]	50 ... 60
Alimentación de la parte lógica		
Tensión nominal	[V DC]	24 ±20%
Corriente nominal	[A]	0,35
Intensidad máxima (con freno)	[A]	1,7
Intensidad máx., salidas lógicas digitales	[mA]	100

Condiciones de funcionamiento y del entorno	
Salidas digitales	Sin separación galvánica
Entradas digitales	Conectadas galvánicas con potencial lógico
Clase de protección	IP20
Función de protección	Control I <sup>2</sup> t
	Sobretensión / baja tensión, circuito intermedio
	Fase final, cortocircuito
	Control de paralización
	Control de temperatura
Temperatura ambiente	[°C] 0 ... +50
Temperatura de almacenamiento	[°C] -25 ... +70
Humedad relativa	[%] 0 ... 90 (sin condensación)
Símbolo CE (consultar declaración de conformidad)	Según directiva UE de baja tensión
	Según directiva de máquinas UE-CEM <sup>1)</sup>
	Según directiva de máquinas UE
Certificación	c UL - Recognized (OL)
	UL - Listed (OL)
	C-Tick
	BIA
Organismo que extiende el certificado	BG MFS 09030
Función de seguridad	Safe Torque off (STO)
Safety Integrity Level (SIL)	Safe Torque off (STO) / SIL 2
Performance Level (PL)	Safe Torque off (STO) / categoría 3, nivel de rendimiento d
Características del material	Conformidad con RoHS

1) Para obtener información sobre las condiciones de utilización, véase la declaración CE de conformidad del fabricante: [www.festo.com](http://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.

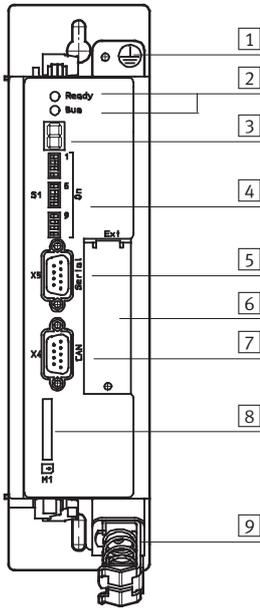
CoDeSys®, Rockwell Automation® es una marca registrada del propietario de la marca en ciertos países.

# Controlador de motor CMMS-AS para servomotores

Hoja de datos

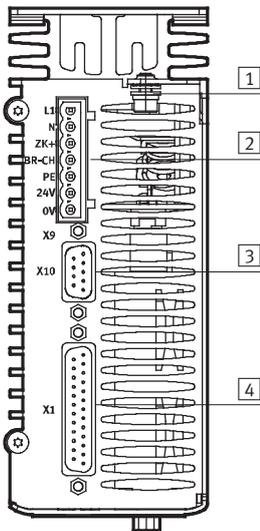
## Plano del controlador de motor

### Plano frontal



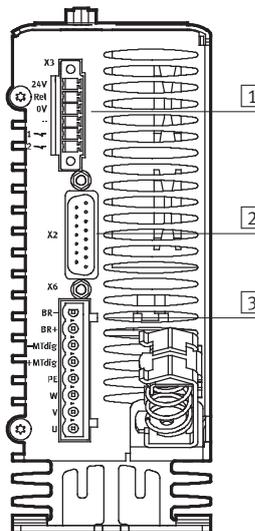
- 1 Conexión a tierra
- 2 Ready/Bus – LED
- 3 Indicación de estado
- 4 Ajustes de bus de campo y bootloader
- 5 Interface: RS232/RS485
- 6 Módulo tecnológico (opcional)
- 7 Interface: CAN-Bus
- 8 Tarjeta de memoria SD
- 9 Conexión de apantallamiento

### Plano superior



- 1 Tornillo de conexión a tierra
- 2 Alimentación de tensión
- 3 Interfaz para encoder incremental (bidireccional)
- 4 Interface I/O

### Plano inferior



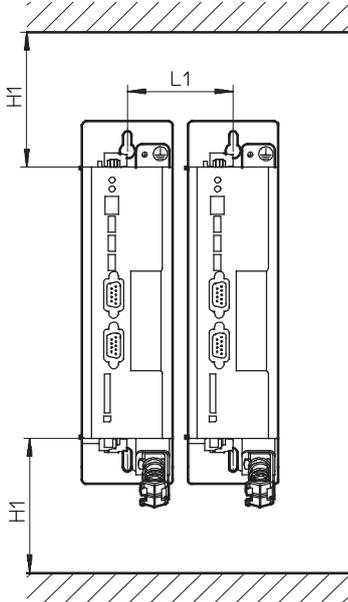
- 1 Sujeción segura
- 2 Conexión del encoder
- 3 Conexión del motor

# Controlador de motor CMMS-AS para servomotores

Hoja de datos

**FESTO**

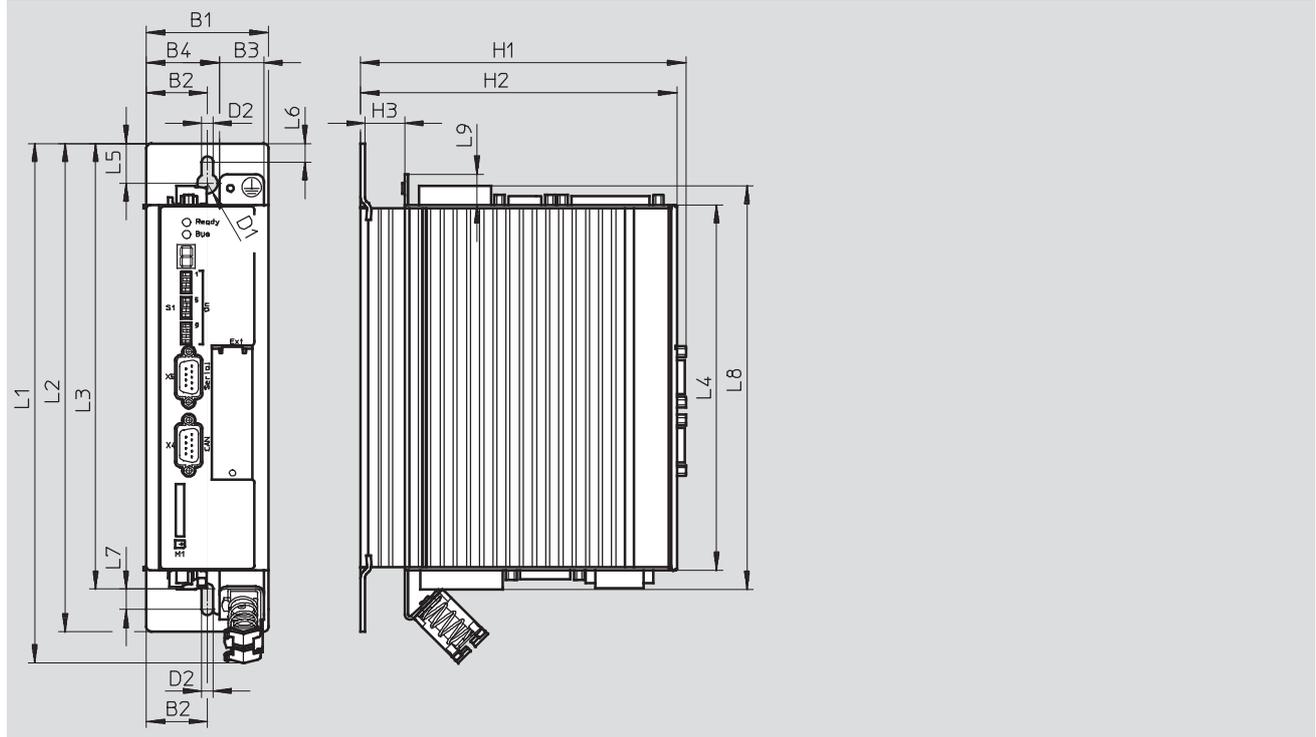
## Espacio para el montaje del controlador de motor



H1	L1
100	70

## Dimensiones

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

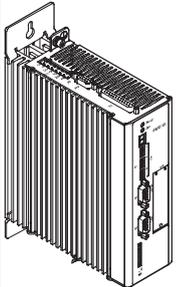


Tipo	B1	B2	B3	B4	D1	D2	H1	H2	H3
CMMS-AS	60	30	22	35,8	10	5,5	160	155,5	19,7

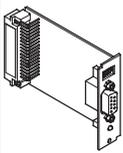
Tipo	L1	L2	L3	L4	L5	L6	L7	L8	L9
CMMS-AS	257,6	242,1	221,15	181	19,75	9,25	10	200	15,3

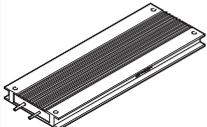
## Controlador de motor CMMS-AS para servomotores

Hoja de datos y accesorios

Referencias			
	Descripción resumida	Nº art.	Tipo
	La gama de conectores NEKM (→ 11) y el kit de mando (→ 11) están incluidos en el suministro del controlador de motor.	<b>572986</b>	<b>CMMS-AS-C4-3A-G2</b>

### Accesorios

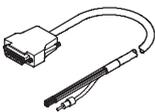
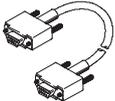
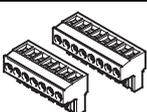
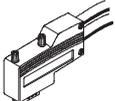
Referencias: Tarjetas insertables			
	Descripción resumida	Nº art.	Tipo
	Interface, para conexión a Profibus	<b>547450</b>	<b>CAMC-PB</b>
	Interface, para conexión a DeviceNet	<b>547451</b>	<b>CAMC-DN</b>
	Tarjeta de memoria, para guardar datos y bajar software de Festo	<b>562211</b>	<b>CAMC-M-S-F2-V1</b>

Referencias: Resistencias de frenado				
	Valor de la resistencia [Ω]	Potencia nominal [W]	Nº art.	Tipo
	100	500	<b>1336615</b>	<b>CACR-LE2-100-W500</b>

## Controlador de motor CMMS-AS para servomotores

**FESTO**

Accesorios

Referencias: Cable y conector tipo clavija				
	Descripción resumida	Longitud del cable [m]	Nº art.	Tipo
	Cable de mando, para conexión de E/S a cualquier unidad de mando	2,5	552254	NEBC-S1G25-K-2.5N-LE26
	Cable de programación	1,5	160786	PS1-ZK11-NULLMODEM-1,5M
	Conector del encoder, para interfaz para encoder incremental	–	564264	NECC-A-S-S1G9-C2M
	Juego de conectores, con conector tipo clavija para alimentación de tensión y conector tipo clavija para conexión del motor. El kit de conectores está incluido en el suministro	–	560504	NEKM-C-4
	Conector para conexión a Profibus	–	533780	FBS-SUB-9-WS-PB-K
	Conector para conexión a CANopen	–	533783	FBS-SUB-9-WS-CO-K
	Conector para conexión a DeviceNet	–	525635	FBSD-KL-2X5POL

Referencias para el pedido: Documentación y software				
	Descripción resumida	Nº art.	Tipo	
	El kit incluye lo siguiente: – CD-ROM – con documentación de usuario sobre el CMMS-AS, en idiomas DE, EN, ES, FR, IT, SV – con software de configuración FCT (Festo Configuration Tool), en idiomas DE y EN – Descripción resumida El conjunto para el operario está incluido en el suministro	573740	GSIB-CMMS-AS-G2-ML	

Referencias: Software para EPLAN				
	Descripción resumida	Nº art.	Tipo	
	Macros EPLAN para el diseño rápido y seguro de proyectos eléctricos en combinación con controladores, motores y cables. El CD-ROM no está incluido en el suministro	572327	GSWC-CD-EP-MC-1-ML	

