

Controlador de motor CMMP-AS para servomotores

FESTO



Controlador de motor CMMP-AS para servomotores

Características

FESTO

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
Registros de posicionado	2x 63	63	255	63
Sistema de medición del recorrido	Incremental / Absoluta		Analógica / Incremental / Absoluta	Incremental
Interfaz I/O ampliada	4 modalidades de funcionamiento		Configuración diversa	4 modos 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
Funciones de seguridad según EN 61800-5-2	STO, SS1 (con aparato de conexión de seguridad externo)		STO, SS1, SBC, SOS, SS2, SLS, SSR, SSM	STO, SS1 (con aparato de conexión de seguridad externo)

Características

Dimensiones compactas

- Dimensiones muy pequeñas
- Plena integración de todos los componentes para el controlador y la parte funcional, incluyendo puerto USB e interfaces Ethernet y CANopen
- Interruptor de freno integrado
- Filtro CEM integrado
- Accionamiento automático del freno
- Cumplimiento de las normas CE y EN actualmente vigentes, sin componentes externos adicionales (con cables del motor de hasta 25 m)

Control de movimientos

- Evaluación digital del transmisor digital giratorio de valores absolutos (EnDat/HIPERFACE), 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
- Reductores electrónicos
- 255 conjuntos de movimientos
- Diversos métodos de recorrido de referencia

Interfaces del bus de campo

CANopen

PROFIBUS
PROCESS FIELD BUS

DeviceNet
CONFORMANCE CERTIFIED

EtherCAT

EtherNet/IP

PROFINET
INDUSTRIAL ETHERNET

Input/Output (entradas/salidas)

- E/S libremente programables
- Entrada analógica de alta resolución de 16 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
- E/S adicionales con tarjeta CAMC-D-8E8A → 20

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
- Derivaciones y posiciones de espera
- Posibilidad de reiniciar durante el movimiento

Controlador de motor CMMP-AS para servomotores

Características

Características

Funciones de seguridad integradas

- Dependiendo de la variante y de la tarjeta enchufable, el controlador de motor admite las funciones de seguridad siguientes:
 - Momento desconectado seguro (STO)
 - Parada segura 1 (SS1)
 - Accionamiento del freno seguro (SBC)

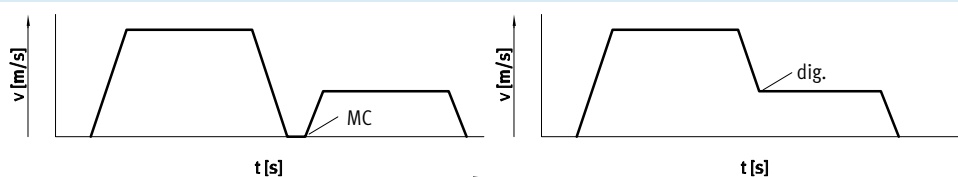
- Parada de servicio segura (SOS)
- Parada segura 2 (SS2)
- Velocidad segura limitada (SLS)
- Intervalo de velocidad seguro (SSR)
- Control de velocidad seguro (SSM)

Movimientos interpolados de varios ejes

- Con una unidad de control apropiada, el CMMP-AS puede ejecutar movimientos guiados con interpolación a través de CANopen o Ethernet. 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

→ www.festo.com/eplan



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.

Apropiado para plantillas de disco de levas

En la modalidad de aplicación con disco de levas electrónico se obtienen perfiles de movimientos optimizados, con menos vibraciones y menores fuerzas de aceleración. Además, el movimiento del motor siempre es sincronizado en relación con un eje principal, por lo que es posible definir secuencias de movimientos sobrepuestos y de tiempo optimizado. Con el fin de poder utilizar la función de plantilla de disco de levas, se necesita el software FCT (Festo Configuration Tool) y un editor de curvas adicional → 23

Características:

- Equipo de gran versatilidad. No es necesario modificar la parte mecánica en función de las formas de las curvas de la plantilla.
- Editor de planificación de sencilla utilización. Todos los límites relacionados con la posición, la velocidad y la aceleración se indican de inmediato en el editor.
- Es posible administrar hasta 16 plantillas con hasta 2048 puntos de apoyo. La distribución de los puntos de referencia es indistinta.
- En cada plantilla hay cuatro levas digitales.
- Cada plantilla puede desplazarse en un offset determinado en relación con el eje principal.

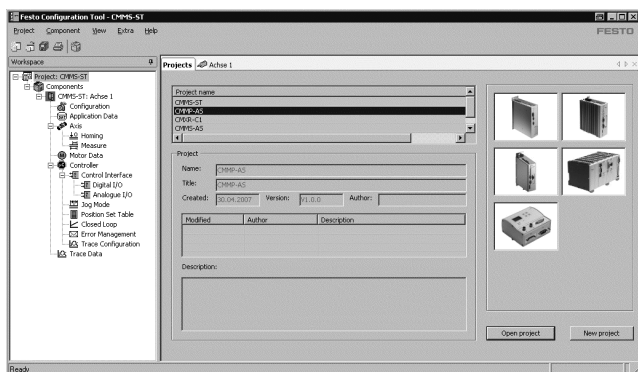
Controlador de motor CMMP-AS para servomotores

Características

FESTO

Software FCT: Festo Configuration Tool

Plataforma de software para actuadores eléctricos de Festo



- Todos los actuadores de una instalación pueden administrarse y archivar en un mismo proyecto
- Gestión de proyectos y de datos para todos los tipos de equipos compatibles
- Fácil de usar gracias a la introducción de parámetros en interfaces gráficas
- Forma de funcionamiento idéntica para todos los actuadores
- Posibilidad de trabajar offline u online en la máquina

FHPP: perfil de Festo para tareas de manipulación y posicionamiento

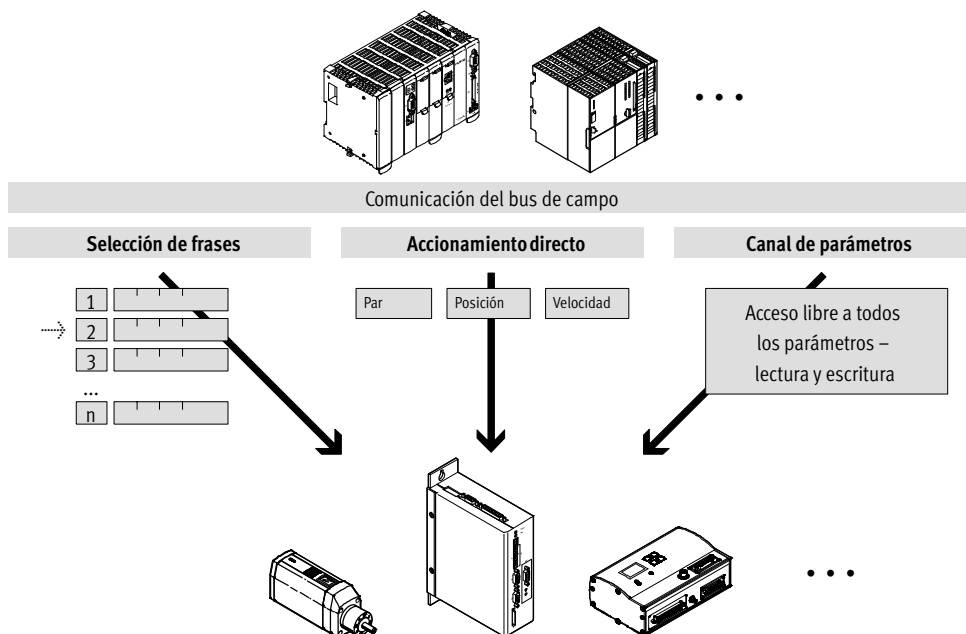
Perfil de datos optimizados

Festo ha desarrollado un perfil de datos optimizado para aplicaciones específicas de manipulación y posicionamiento: el "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:

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



Controlador de motor CMMP-AS para servomotores

FESTO

Cuadro general de productos y código del producto

Tipo	CMMP-AS-...-M0	CMMP-AS-...-M3	CMMP-AS-C20-11A-P3
Conexión de bus de campo			
Integrada en el controlador			
CANopen	■	■	■
Modbus/TCP	■	■	–
Opcional mediante submódulo			
PROFIBUS-DP	–	■	■
DeviceNet	–	■	■
EtherCAT	–	■	■
EtherNet/IP	–	■	–
PROFINET RT	–	■	–
Funciones de seguridad			
Integrada en el controlador			
	■	–	■
Opcional mediante submódulo			
	–	■	–

Código del producto

		CMMP	–	AS	–	C5	–	11A	–	P3	–	M3
Tipo												
CMMP	Controlador de motor, Premium											
Tecnología del motor												
AS	Sincrónico AC											
Corriente nominal												
C2	2,5 A											
C5	5 A											
C10	10 A											
C20	20 A											
Tensión de entrada												
3A	100 ... 230 V AC											
11A	3x 230 ... 480 V AC											
Número de fases												
–	Monofásica											
P3	Trifásica											
Número de ranuras												
M0	Sin ranura											
–	Con dos ranuras											
M3	Unidad básica con 3 posiciones											

Controlador de motor CMMP-AS para servomotores

Hoja de datos

FESTO

Conexiones de bus de campo

CANopen

PROFI[®]
BUS

DeviceNet

EtherCAT

PROFI[®]
NET

EtherNet/IP

UL US LISTED



Especificaciones técnicas generales					
CMMP-AS-	C2-3A-...	C5-3A-...	C5-11A-P3-...	C10-11A-P3-...	C20-11A-P3
Tipo de fijación	Fijación mediante atornillamiento a placa base				
Indicación	Visualizador digital de siete segmentos				
Interfaz de parametrización	–				RS232
	USB, Ethernet				–
PFC activo	Sí		–		
Interruptores DIP	Descarga de software / Ajustes de bus de campo ¹⁾ / Resistencia de terminación CAN				–
Ranura para tarjetas SD	Tarjeta de memoria ➔ 21				–
Interfaz del encoder, entrada	Resolver				
	Transmisor incremental con señales de pista analógicas o digitales				
	Transmisor de valor absoluto con EnDat V2.1 serie / V2.2				
	Transmisor de valor absoluto con HIPERFACE				
	Entrada adicional para funcionamiento sincronizado / con disco de levas				
Interfaz del encoder, salida	Reposición del valor nominal mediante señales del encoder en funcion. regulado según las revoluciones				
	Valor nominal para el actuador slave conectado				
	Resolución hasta 16 384 ppr				
Resistencia de frenado, integrada	[Ω]	60	68		47
Potencia por pulso de la resistencia de frenado	[kVA]	2,8	8,5		12
Resistencia de frenado, externa	[Ω]	≥ 50	≥ 40		30 ≤ R ≤ 100
Impedancia de la entrada del valor nominal	[kΩ]	20			
Cantidad de salidas analógicas		2			
Margen de funcionamiento de las salidas analógicas	[V]	±10			
Resolución de las salidas analógicas		9 Bit			
Propiedades de las salidas analógicas		Resistente a cortocircuitos			
Cantidad de entradas analógicas		3			
Margen de funcionamiento de las entradas analógicas	[V]	±10			
Propiedades de las entradas analógicas		1x diferencial, resolución de 16 Bit			
		2x single-ended, resolución de 10 Bit			
		Configurable para revoluciones nominales / momento de giro nominal / posición nominal			
Filtro de red		Integrado			
Longitud máx. del cable del motor	[m]	25 (sin filtro externo de la red)			
Peso del producto	[g]	2100	2200	3800	8000

1) No en combinación con CMMP-AS-...-M0

Módulos funcionales para la programación de PLC							
Software de programación	Fabricante del sistema de control	Interfaces					
		CANopen	PROFIBUS-DP	DeviceNet	EtherCat	EtherNet/IP	ProfiNet RT
CoDeSys	Festo	■	■	■	■	■	■
TwinCAT	Beckhoff						
	Otros fabricantes						
RSLogix5000	Rockwell Automation	-	-	■	-	■	-
Step 7/Portal TIA	Siemens	-	■	-	-	-	■

Controlador de motor CMMP-AS para servomotores

FESTO

Hoja de datos

Datos técnicos: conexión de bus de campo									
Interfaces	I/O	CANopen	Modbus/ TCP	PROFIBUS- DP	DeviceNet	EtherCat	EtherNet/IP	ProfiNet RT	
Cantidad de salidas digitales	5								
Propiedades de las salidas lógicas digitales	Configuración libre								
Cantidad de entradas digitales	10								
Margen de funcionamiento, entradas lógicas [V]	8 ... 30								
Propiedades de la entrada analógica	Configuración libre								
Acoplamiento del proceso	16 conjuntos de movimientos	–							
	255 conjuntos de movimientos ¹⁾	250 conjuntos de movimientos							
Perfil de comunicación	–	DS301; FHPP+	FHPP+	DP-V0 / FHPP+	FHPP+	DS301; FHPP+	FHPP+	FHPP+	
		DS301; DSP402				CoE; DS301; DSP402			
Velocidad máxima de transmisión de datos a través de bus de campo [Mbit/s]	–	1	100	12	0,5	100	100	100	
DeviceNet									
CMMP-AS-...-M0	Integrado	■	■	■	–	–	–	–	–
CMMP-AS-...-M3	Integrado	■	■	■	–	–	–	–	–
	Opcional ²⁾	–	–	–	■	■	■	■	■
CMMP-AS-C20-11A-P3	Integrado	■	■	–	–	–	–	–	–
	Opcional ²⁾	–	–	–	■	■	■	–	–

1) Con tarjeta I/O adicional CAMC-D8E8A → 20

2) Tarjetas para conexión de bus de campo → 21

Datos eléctricos						
CMMP-AS-		C2-3A-...	C5-3A-...	C5-11A-P3-...	C10-11A-P3-...	C20-11A-P3
Datos de la conexión de salida						
Margen de la tensión de salida	[V AC]	3x 0 ... 270		3x 0 ... 360		
Corriente nominal	[A _{ef}]	2,5	5	5	10	20
Corriente de pico con	[A _{ef}]	5	10	10	20	41,5
duración máxima de la corriente	[s]	5		3		2
máxima	[A _{eff}]	10	20	20	40	–
	[s]	0,5		0,5		–
Tensión máxima entre circuitos	[V DC]	320/380 ¹⁾		560		
Frecuencia de salida	[Hz]	0 ... 1000				
Alimentación de carga						
Tensión nominal de fases		1		3		
Margen de tensión de entrada	[V AC]	100 ... 230 ±10%		3x 230 ... 480 ±10%		
Intensidad máxima de entrada	[A]	3	6	5,5	11	20
Potencia nominal	[VA]	500	1000	3000	6000	12000
Rendimiento máximo	[VA]	1000	2000	6000	12000	25000
Frecuencia de la red	[Hz]	50 ... 60				
Alimentación de la parte lógica						
Tensión nominal	[V DC]	24 ±20%				
Corriente nominal	[A]	0,55/2,05 ²⁾	0,65/2,15 ²⁾	1/3,5 ²⁾		
Intensidad máxima, salidas lógicas digitales	[mA]	100				

1) Sin PFC/con PFC

2) Máx. Corriente máx. con freno y E/S

Controlador de motor CMMP-AS para servomotores

Hoja de datos

FESTO

Funciones de seguridad según EN 61800-5-2				
Controlador del motor	CMMP-AS-...-M0	CMMP-AS-...-M3		CMMP-AS-C20-11A-P3
Con tarjeta enchufable	–	CAMC-G-S1 → 16	CAMC-G-S3 → 17	–
Momento desconectado seguro (STO)	■	■	■	■
Parada segura 1 (SS1)	–	–	■	–
Accionamiento del freno seguro (SBC)	■	■	■	■
Parada de servicio segura (SOS)	–	–	■	–
Parada segura 2 (SS2)	–	–	■	–
Velocidad segura limitada (SLS)	–	–	■	–
Intervalo de velocidad seguro (SSR)	–	–	■	–
Control de velocidad seguro (SSM)	–	–	■	–

Características de seguridad		
CMMP-AS-	C2/C5/C10-...-M0	C20-11A-P3
Función de seguridad según EN 61800-5-2	Momento desconectado seguro (STO)	
Nivel de prestaciones (PL) según EN ISO 13849-1	Categoría 4, nivel de prestaciones (PL) e	Categoría 3, nivel de prestaciones (PL) d
Safety Integrity Level (SIL) según EN 61800-5-2, EN 62061, EN 61508	SIL 3	SIL 2
Certificado entidad que lo expide	TÜV 01/205/5262/12	DGUV MFS 10027
Intervalo de prueba	20A	–
Grado de cobertura de diagnóstico [%]	97,07	–
Safe Failure Fraction (SFF) [%]	99,17	–
Tolerancia de fallos del hardware	1	–
Símbolo CE (consultar declaración de conformidad)	Según directiva de máquinas UE-CEM ¹⁾	
	Según directiva de máquinas UE	

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

Especificaciones técnicas de la conexión al módulo de seguridad integrado CMMP-AS-...-M0		
Entrada de mando STO-A / STO-B		
Tensión nominal	[V DC]	24 (referida a 0V-A/B)
Margen de funcionamiento	[V]	19,2 ... 28,8
Corriente nominal	[mA]	20 (típica; máx. 30)
Corriente de conexión	[mA]	450 (típica, duración aprox. 2 ms; máx. 600 a 28,8 V)
Longitud de pulso de prueba positiva máxima con señal 0	[ms]	0,3 (referida a una tensión nominal de 24 V e intervalos > 2 s entre los pulsos)
Tiempo máximo de tolerancia para pulsos de prueba con una señal de 24 V	[ms]	< 2 ... 6
Propiedades		Aislamiento galvánico
Contacto de recibo C1, C2		
Tensión nominal	[V DC]	24
Tensión máx.	[V DC]	< 30 (a prueba de sobretensión hasta 60 V)
Corriente nominal	[mA]	< 200 (no a prueba de cortocircuitos)
Ejecución		Contacto de estado sin potencial
Lógica de conmutación		Con STO se cierra el contacto

Controlador de motor CMMP-AS para servomotores

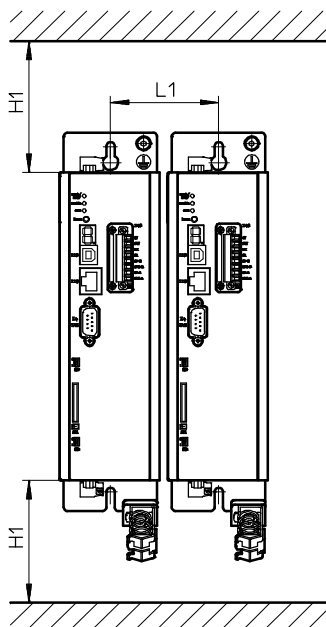
FESTO

Hoja de datos

Condiciones de funcionamiento y del entorno					
CMMP-AS-	C2-3A-...	C5-3A-...	C5-11A-P3-...	C10-11A-P3-...	C20-11A-P3
Salidas digitales	Con separación galvánica				
Entradas digitales	Con separación galvánica				
Tipo de protección	IP20				
Función de protección	Control I ² t				
	Sobretensión / baja tensión, circuito intermedio				
	Fase final, cortocircuito				
	Control de paralización				
	Control de temperatura				
Temperatura ambiente	[°C]	0 ... +40			
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 ¹⁾				
	Según directiva de máquinas UE				
Certificación	c UL us - Listed (OL)				-
	Marca registrada RCM				C-Tick
Nota sobre el material	Contiene sustancias que afectan el proceso de pintura				
	Conformidad con la directiva 2002/95/CE (RoHS)				

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

Espacio para el montaje del controlador de motor



Tipo	H1 ¹⁾	L1
CMMP-AS-C2-3A-...	100	71
CMMP-AS-C5-3A-...	100	71
CMMP-AS-C5-11A-P3-...	100	85
CMMP-AS-C10-11A-P3-...	100	85
CMMP-AS-C20-11A-P3	100	95

1) Para un cableado óptimo del cable del motor o del encoder se recomienda dejar en la parte inferior del controlador un espacio libre para el montaje de 150 mm

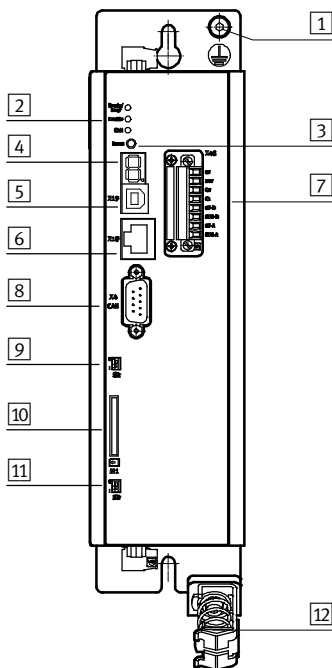
Controlador de motor CMMP-AS para servomotores

Hoja de datos

FESTO

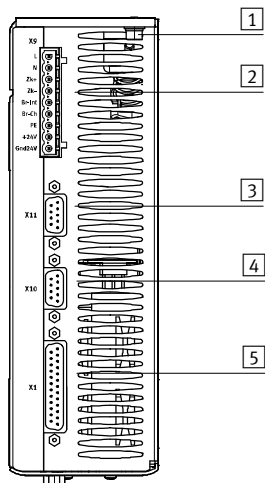
Plano del controlador de motor

CMMP-AS-...-M0



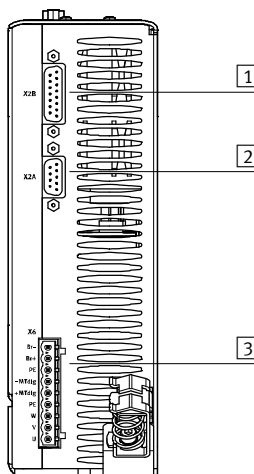
- 1 Conexión PE
- 2 LEDs
- 3 Pulsador de RESET
- 4 Visualizador de siete segmentos
- 5 Puerto USB
- 6 Interfaz Ethernet
- 7 Interfaz I/O digital para el control de la función STO
- 8 Interfaz CanOpen
- 9 Activación resistencia de escape CanOpen
- 10 Ranura para tarjetas SD/MMC
- 11 Activación de la descarga de firmware
- 12 Conexión de apantallamiento

Plano superior



- 1 Conexión PE
- 2 Fuente de alimentación
- 3 Interfaz de emisor incremental (salida)
- 4 Interfaz de emisor incremental (entrada)
- 5 Interfaz I/O

Plano inferior



- 1 Conexión del encoder
- 2 Conexión del resolver
- 3 Conexión del motor

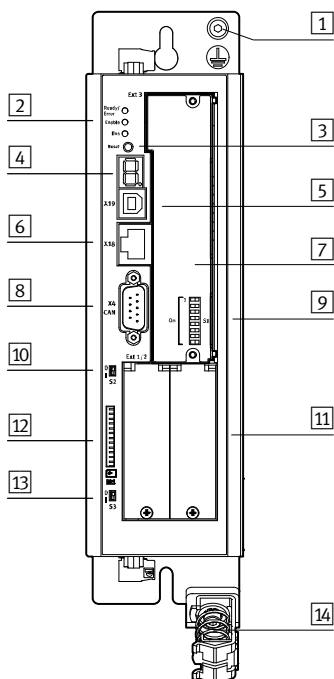
Controlador de motor CMMP-AS para servomotores

FESTO

Hoja de datos

Plano del controlador de motor

CMMP-AS-...-M3



- 1 Conexión PE
- 2 LEDs
- 3 Pulsador de RESET
- 4 Visualizador de siete segmentos
- 5 Puerto USB
- 6 Interfaz Ethernet
- 7 Posición de enchufe para módulo interruptor o de seguridad
- 8 Interfaz CanOpen
- 9 Ajustes del bus de campo
- 10 Activación resistencia de escape CANopen
- 11 Posiciones de enchufe para módulos de ampliación
- 12 Ranura para tarjetas SD/MMC
- 13 Activación de la descarga de firmware
- 14 Conexión de apantallamiento

 Importante

Para el funcionamiento del controlador es indispensable introducir una tarjeta en la ranura **7**.

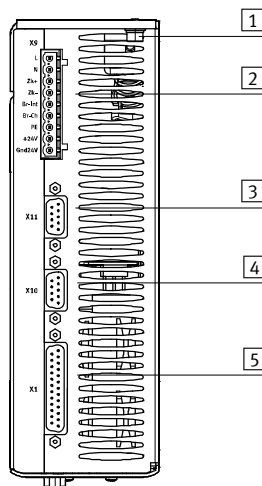
Posibles tarjetas:

CAMC-DS-M1 → 21

CAMC-G-S1 → 16

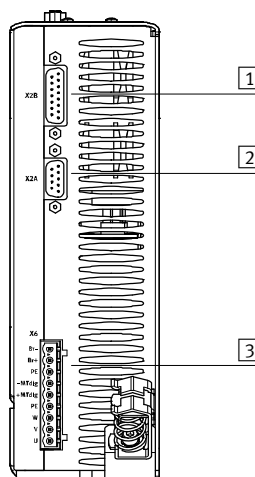
CAMC-G-S3 → 17

Plano superior



- 1 Conexión PE
- 2 Fuente de alimentación
- 3 Interfaz de emisor incremental (salida)
- 4 Interfaz de emisor incremental (entrada)
- 5 Interfaz I/O

Plano inferior



- 1 Conexión del encoder
- 2 Conexión del resolver
- 3 Conexión del motor

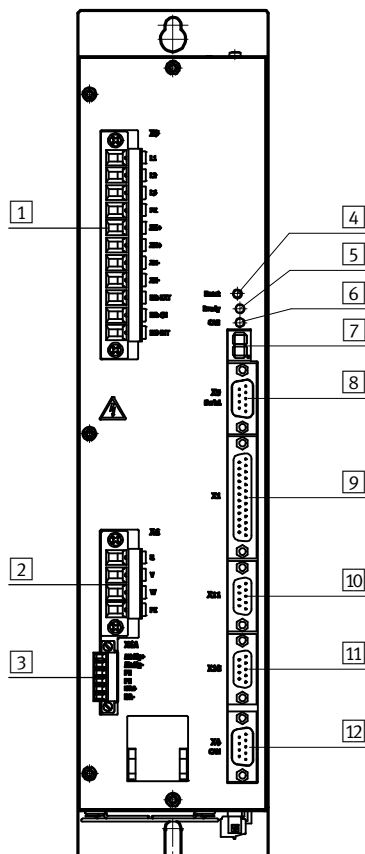
Controlador de motor CMMP-AS para servomotores

Hoja de datos

FESTO

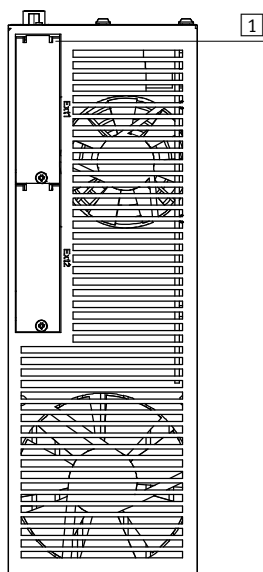
Plano del controlador de motor

CMMP-AS-C20-11A-P3



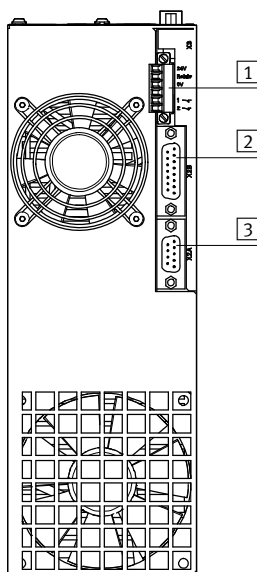
- 1 Fuente de alimentación
- 2 Conexión del motor
- 3 Conexión del motor
- 4 Pulsador de RESET
- 5 Ready/Bus – LED
- 6 Conexión de bus activa
- 7 Visualizador de siete segmentos
- 8 Interfaz: RS232
- 9 Interfaz I/O
- 10 Interfaz de emisor incremental (salida)
- 11 Interfaz de emisor incremental (entrada)
- 12 Interfaz: CAN-Bus

Plano superior



- 1 Conexiones para módulos tecnológicos

Plano inferior



- 1 Toma de pilotaje para relé
- 2 Conexión del encoder
- 3 Conexión del resolver

Controlador de motor CMMP-AS para servomotores

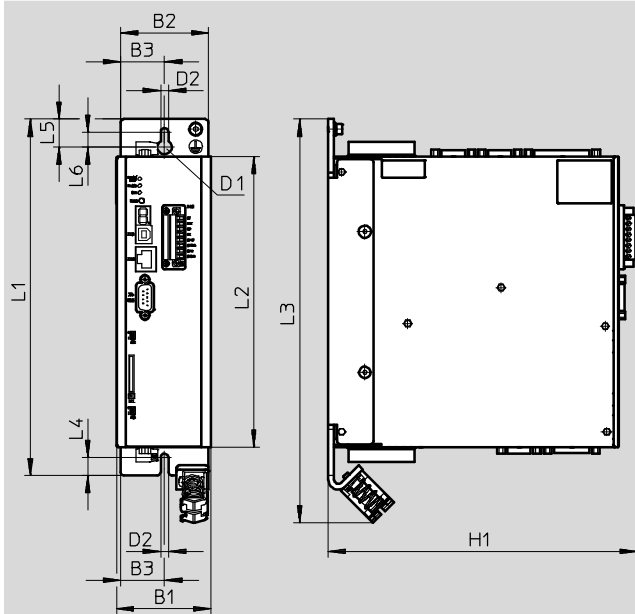
FESTO

Hoja de datos

Dimensiones

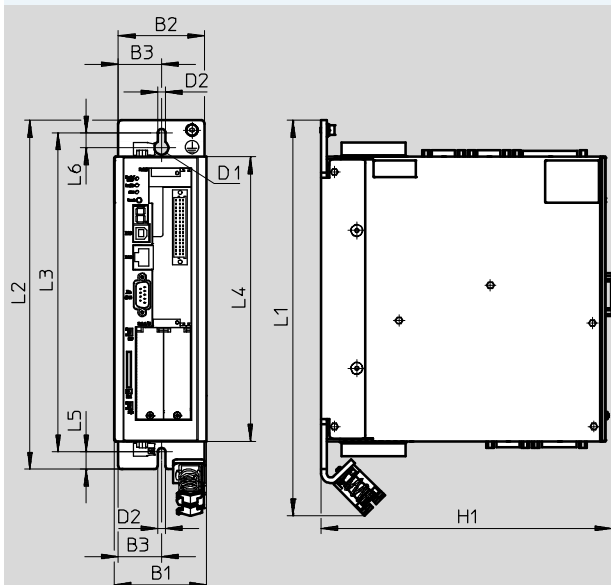
Datos CAD disponibles en → www.festo.com

CMMP-AS-C2/C5-3A-M0, CMMP-AS-C5/C10-11A-P3-M0



Tipo	B1	B2	B3	D1 Ø	D2 Ø	H1	L1	L2	L3	L4	L5	L6
CMMP-AS-C2-3A-M0	66	61	30,7	10	5,5	215	248	202	281	12,5	19,5	10,5
CMMP-AS-C5-3A-M0												
CMMP-AS-C5-11A-P3-M0	79	75	37,5	10	5,5	255	297	252	330	12,5	19,8	10,5
CMMP-AS-C10-11A-P3-M0												

CMMP-AS-C2/C5-3A-M3, CMMP-AS-C5/C10-11A-P3-M3



Tipo	B1	B2	B3	D1 Ø	D2 Ø	H1	L1	L2	L3	L4	L5	L6
CMMP-AS-C2-3A-M3	66	61	30,7	10	5,5	207	281	248	227	202	12,5	10,5
CMMP-AS-C5-3A-M3												
CMMP-AS-C5-11A-P3-M3	79	75	37,5	10	5,5	247	330	297	276	252	12,5	10,5
CMMP-AS-C10-11A-P3-M3												

Controlador de motor CMMP-AS para servomotores

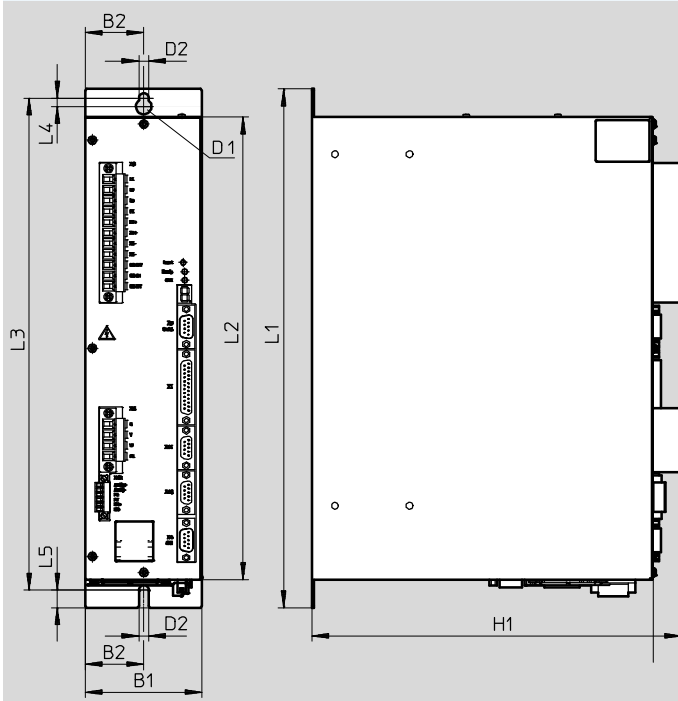
Hoja de datos

FESTO

Dimensiones

Datos CAD disponibles en → www.festo.com

CMMP-AS-C20-11A-P3

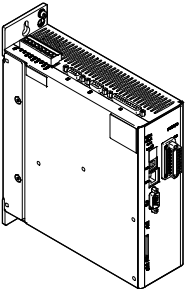
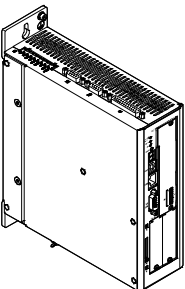
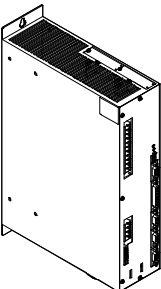


Tipo	B1	B2	D1 Ø	D2 Ø	H1	L1	L2	L3	L4	L5
CMMP-AS-C20-11A-P3	83	41,5	11	7	263	369	329	350	6	12,5

Controlador de motor CMMP-AS para servomotores

FESTO

Hoja de datos

Referencias			
	Descripción	Nº art.	Tipo
CMMP-AS-...-M0 – Sin ranura			
	El juego de conectores NEKM (➔ 22) se incluye en el suministro del controlador de motor.	1622901	CMMP-AS-C2-3A-M0
		1622902	CMMP-AS-C5-3A-M0
		1622903	CMMP-AS-C5-11A-P3-M0
		1622904	CMMP-AS-C10-11A-P3-M0
CMMP-AS-...-M3 – Con 3 ranuras			
	Para el funcionamiento del controlador es indispensable introducir una tarjeta en la ranura 7 . Posibles tarjetas: • CAMC-DS-M1 ➔ 21 • CAMC-G-S1 ➔ 16 • CAMC-G-S3 ➔ 17 El juego de conectores NEKM (➔ 22) se incluye en el suministro del controlador de motor.	1501325	CMMP-AS-C2-3A-M3
		1501326	CMMP-AS-C5-3A-M3
		1501327	CMMP-AS-C5-11A-P3-M3
		1501328	CMMP-AS-C10-11A-P3-M3
CMMP-AS-... – Con 2 ranuras			
	El juego de conectores NEKM (➔ 22) se incluye en el suministro del controlador de motor.	1366842	CMMP-AS-C20-11A-P3

Controlador de motor CMMP-AS para servomotores

Accesorios

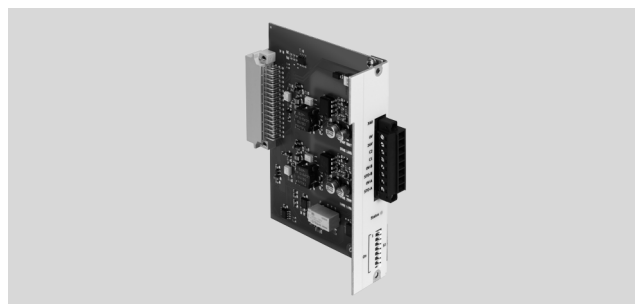
FESTO

Módulo de seguridad CAMC-G-S1

Únicamente para controlador de motor:
CMMP-AS-...-M3

El módulo de seguridad es una ampliación necesaria para obtener la función de seguridad de:

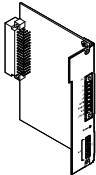
- Momento desconectado seguro (STO)



Características de seguridad	
Función de seguridad según EN 61800-5-2	Momento desconectado seguro (STO)
Nivel de prestaciones (PL) según EN ISO 13849-1	Categoría 4, nivel de prestaciones (PL) e
Safety Integrity Level (SIL) según EN 61800-5-2, EN 62061, EN 61508	SIL 3
Certificado entidad que lo expide	TÜV 01/205/5165/11
Intervalo de prueba	20a
PFH	$1,07 \times 10^{-10}$
Grado de cobertura de diagnóstico [%]	97,5
Safe Failure Fraction (SFF) [%]	99,2
Tolerancia de fallos del hardware	1
Símbolo CE (consultar declaración de conformidad)	Según directiva de máquinas UE-CEM ¹⁾
	Según directiva de máquinas UE

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

Especificaciones técnicas		
Entrada de mando STO-A / STO-B		
Tensión nominal	[V DC]	24 (referida a 0V-A/B)
Margen de funcionamiento	[V]	19,2 ... 28,8
Corriente nominal	[mA]	20 (típica; máx. 30)
Longitud de pulso de prueba positiva máxima con señal 0	[ms]	0,3 (referida a una tensión nominal de 24 V e intervalos > 2 s entre los pulsos)
Tiempo máximo de tolerancia para pulsos de prueba con una señal de 24 V	[ms]	< 2 ... 6
Propiedades		Aislamiento galvánico
Contacto de recibo C1, C2		
Tensión nominal	[V DC]	24
Tensión máx.	[V DC]	< 30 (a prueba de sobretensión hasta 60 V)
Corriente nominal	[mA]	< 200 (no a prueba de cortocircuitos)
Ejecución		Contacto de estado sin potencial
Lógica de conmutación		Con STO se cierra el contacto

Referencias: Tarjeta			
	Descripción	Nº art.	Tipo
	Módulo de seguridad: • Para el funcionamiento del controlador es indispensable introducir una tarjeta CAMC-G-S1 o CAMC-DS-M1 en la ranura  → 11). • Conectores tipo clavija incluidos en el suministro. Pedido posterior del conector NEKM → 22	1501330	CAMC-G-S1

Controlador de motor CMMP-AS para servomotores

Accesorios

Módulo de seguridad CAMC-G-S3

El módulo de seguridad es una ampliación necesaria para obtener las funciones de seguridad de:

- Momento desconectado seguro (STO)
- Parada segura 1 (SS1)
- Accionamiento del freno seguro (SBC)
- Parada de servicio segura (SOS)
- Parada segura 2 (SS2)
- Velocidad segura limitada (SLS)
- Intervalo de velocidad seguro (SSR)
- Control de velocidad seguro (SSM)

Únicamente para controlador de motor:
CMMP-AS-...-M3



Características de seguridad	
Función de seguridad según EN 61800-5-2	Momento desconectado seguro (STO)
	Parada segura 1 (SS1)
	Accionamiento del freno seguro (SBC)
	Parada de servicio segura (SOS)
	Parada segura 2 (SS2)
	Velocidad segura limitada (SLS)
	Intervalo de velocidad seguro (SSR)
	Control de velocidad seguro (SSM)
Nivel de prestaciones (PL) según EN ISO 13849-1	Categoría 4, nivel de prestaciones (PL) e
Safety Integrity Level (SIL) según EN 61800-5-2, EN 62061, EN 61508	SIL 3
Certificado entidad que lo expide	TÜV 01/205/5165.01/14
Intervalo de prueba	20a
PFH	$9,5 \times 10^{-9}$
Grado de cobertura de diagnóstico [%]	97,5
Safe Failure Fraction (SFF) [%]	99,5
Tolerancia de fallos del hardware	1
Símbolo CE (consultar declaración de conformidad)	Según directiva de máquinas UE-CEM ¹⁾
	Según directiva de máquinas UE

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

Controlador de motor CMMP-AS para servomotores

FESTO

Accesorios

Especificaciones técnicas		
Informaciones generales		
Configuración de parámetros		Información sobre SafetyTool, integrada en el complemento FCT para CMMP-AS-...
Entradas digitales seguras DIN 40A/B hasta DIN 43A/B		
Especificación		IEC 61131-2, tipo 3
Número de entradas de 2 canales		4
Tensión nominal	[V DC]	24
Margen de funcionamiento	[V]	−3 ... 30
Corriente nominal	[mA]	15
Corriente nominal máxima	[mA]	200
Propiedades		Adecuado para dispositivos de parada de emergencia, interruptores de puerta de emergencia, barreras fotoeléctricas, pulsadores de autorización, unidades de mando a dos manos; Entradas con conmutación equivalentes / antivalentes; Posibilidad de configurar impulsos de prueba; Posibilidad de configurar las funciones
Entradas digitales seguras DIN 44 hasta DIN 49		
Especificación		IEC 61131-2, tipo 3
Número de entradas de 1 canal		6
Tensión nominal	[V DC]	24
Margen de funcionamiento	[V DC]	−3 ... 30
Corriente nominal	[mA]	15
Corriente nominal máxima	[mA]	200
Propiedades		Adecuado para pulsadores de arranque, retroseñal de frenos, selector de modos de servicio, acuse de recibo de errores, bloqueo de re arranque; Posibilidad de configurar impulsos de prueba; Posibilidad de configurar las funciones
Salidas digitales seguras DOUT40A/B hasta 42A/B		
Número de salidas de 2 canales		3
Salida (Output)		Interruptor High-Side con Pull-Down
Tensión nominal	[V DC]	24
Margen de funcionamiento	[V DC]	18 ... 30
Corriente de salida admisible	[mA]	< 50
Propiedades		Salidas de semiconductores: PNP parametrizable (conexión a positivo) Salidas con conmutación equivalentes/ antivalente Posibilidad de configurar impulsos de prueba Posibilidad de configurar las funciones
Contacto de recibo C1, C2		
Tensión nominal	[V DC]	24
Tensión máx.	[V DC]	< 30 (a prueba de sobretensión hasta 60 V)
Corriente nominal	[mA]	< 200 (no a prueba de cortocircuitos)
Ejecución		Contacto de estado sin potencial
Propiedades		Adecuado para el diagnóstico de las funciones de seguridad Posibilidad de configurar las funciones

Controlador de motor CMMP-AS para servomotores

Accesorios

Sensores de posición admisibles

- Resolver por X2A
- Transmisor incremental SIN/COS
- Encoder SICK Hiperface (solo canal de datos de proceso)

- Transmisor ENDAT Heidenhain
- Transmisor incremental con señales A/B digitales

- Sensores de posición BISS para motores lineales
- Transmisor incremental con señales A/B digitales

Los fabricantes de encoder con certificación SIL facilitan las directrices para el uso de estos encoder en aplicaciones de seguridad.

Para evaluar las señales de los transmisores, el módulo de seguridad CAMC-G-S3 toma en consideración las especificaciones de los fabricantes que se indican a continuación:

- Manual de implementación / Implementation Manual HIPERFACE® Safety del 21/12/2010 (8014120/2010-12-21) → www.sick.com

- Especificación de los requisitos de seguridad E/E/PES para EnDat-Master del 19/10/2009 (D533095-04-G-01) → www.heidenhain.de (en preparación)

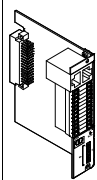
Combinaciones admisibles de sensores de posición

Primer sensor	Segundo sensor	Nivel de seguridad alcanzable		Nota
Resolver	Otro sensor	SIL 3	Cat. 3/PL d; cat. 3/PL e	–
Resolver	Incremento	SIL 3	Cat. 4/PL e	–
Resolver	Ninguna	SIL 2	Cat. 3/PL d	Preste atención a la siguiente nota
Encoder incremental SIN/COS	Ninguna	SIL 3	Cat. 3/PL d	Requiere la clasificación SIL del encoder
Encoder incremental SIN/COS	Incremento	SIL 3	Cat. 4/PL e	Preste atención a la siguiente nota
Encoder incremental Hiperface	Incremento	SIL 3	Cat. 3/PL e	Preste atención a la siguiente nota
Encoder incremental Hiperface	Ninguna	SIL 2 o 3	Cat. 3/PL d; cat. 4/PL e	Requiere la clasificación SIL del sensor
Encoder ENDAT	Incremento	SIL 3	Cat. 4/PL e	Ajuste del encoder: "Otro encoder" Preste atención a la siguiente nota
Encoder ENDAT	Ninguna	SIL 2	Cat. 3/PL d	En preparación. Requiere la clasificación SIL del encoder
Otro encoder	Incremento	SIL 2	Cat. 3/PL d	–

Importante

- Evalúe si los sensores de posición seleccionados son suficientemente precisos para desempeñar la tarea de vigilancia, especialmente también para la función de seguridad SOS
- En las aplicaciones con un único encoder / sensor de posición, este debe poseer la clasificación SIL necesaria de conformidad con la evaluación de riesgos. En la mayoría de casos, esta clasificación conlleva requisitos adicionales o exclusiones de errores en la mecánica. Compruebe detenidamente que su aplicación satisfaga estos requisitos y que deban realizarse las exclusiones de errores correspondientes
- En las aplicaciones con un encoder / sensor de posición con interfaz de señales analógica (resolver, SIN/COS, Hiperface,...), deben tenerse en cuenta las restricciones relativas al diagnóstico y la restricción de precisión alcanzable para la vigilancia de velocidad y parada
- Si se utilizan dos encoder funcionales sin clasificación SIL, debe certificarse por separado la adecuación de la combinación de encoder para el uso en sistema seguros hasta SIL3 (se requiere, por ejemplo, la diversidad de los sistemas de encoder en relación a CCF, MTTFd, etc., adecuación de los encoder para las condiciones ambientales y de servicio, EMC, etc.).

Referencias: Tarjeta

	Descripción	Nº art.	Tipo
	Módulo de seguridad: • Para el funcionamiento del controlador es indispensable introducir una tarjeta CAMC-G-S3 o CAMC-DS-M1 en la ranura  (→ 11). • Conectores tipo clavija incluidos en el suministro. Pedido posterior del conector NEKM → 22	1501331	CAMC-G-S3

Controlador de motor CMMP-AS para servomotores

Accesorios

FESTO

Interfaz CAMC-D-8E8A

Únicamente para controlador de motor:

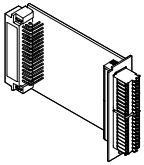
CMMP-AS-...-M3

La interfaz se utiliza para ampliar la cantidad de E/S digitales.

Soporte de hasta dos interfaces simultáneamente.



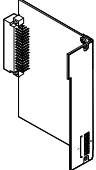
Especificaciones técnicas		
Informaciones generales		
Sección máx. de la conexión	[mm ²]	0,5
Conexión eléctrica		Borne roscado
		Conector recto tipo clavija
Entradas digitales		
Cantidad		8
Tensión nominal	[V DC]	24
Margen de tensión	[V]	-30 ... +30 (polos inconfundibles y anticortocircuitaje)
Valor nominal para True	[V]	8
Valor nominal para False	[V]	2
Impedancia de entrada	[kΩ]	4,7
Salidas digitales		
Cantidad		8
Tensión nominal	[V DC]	24
Margen de tensión	[V]	+18 ... +30 (polos inconfundibles y anticortocircuitaje, protección contra sobrecarga térmica)
Corriente de salida	[mA]	100
Protección contra sobrecarga en caso de cortocircuito	[mA]	500

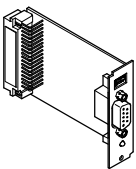
Referencias: Tarjeta			
	Descripción	Nº art.	Tipo
	Interfaz: E/S adicionales (Conectores incluidos en el suministro. Pedido posterior del conector NEKM → 22)	567855	CAMC-D-8E8A

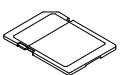
Controlador de motor CMMP-AS para servomotores

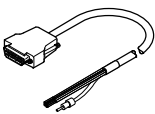
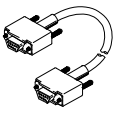
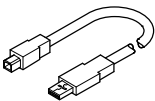
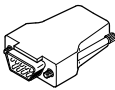
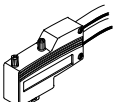
FESTO

Accesorios

Referencias: Tarjeta		Nº art.	Tipo
Descripción			
 Módulo de interruptores Para el funcionamiento del controlador de motor CMMP-AS-...-M3 es indispensable introducir una tarjeta CAMC-G-S1 o CAMC-DS-M1 en la ranura  (→ 11).		1501329	CAMC-DS-M1

Referencias: Tarjeta para conexión de bus de campo		Nº art.	Tipo
Descripción			
 Para PROFIBUS DP		547450	CAMC-PB
Para PROFINET RT		1911916	CAMC-F-PN
Para DeviceNet		547451	CAMC-DN
Para EtherCAT		567856	CAMC-EC
Para EtherNet/IP		1911917	CAMC-F-EP

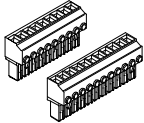
Referencias: Tarjeta de memoria SD		Nº art.	Tipo
Descripción			
 Tarjeta de memoria para guardar datos y bajar software de Festo		1436343	CAMC-M-S-F10-V1

Referencias: Cables y conectores				
	Descripción	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 para CMMP-AS-C20-11A-P3	1,5	160786	PS1-ZK11-NULLMODEM-1,5M
	Cable de programación para CMMP-AS-...-M0, CMMP-AS-...-M3	1,8	1501332	NEBC-U1G-K-1.8-N-U2G
	Conector tipo clavija del encoder para interfaz de emisor incremental	–	564264	NECC-A-S-S1G9-C2M
	Conector para Profibus	–	533780	FBS-SUB-9-WS-PB-K
	Conector tipo clavija para conexión CANopen	–	533783	FBS-SUB-9-WS-CO-K
	Conector para conexión a DeviceNet	–	525635	FBSD-KL-2X5POL

Controlador de motor CMMP-AS para servomotores

Accesorios

FESTO

Referencias – Surtido de conectores tipo clavija			
	Descripción	Nº art.	Tipo
	Surtido de conectores tipo clavija para:		
	• Controlador del motor CMMP-AS-C5/-C10-11A-P3-M0	552256	NEKM-C-3 ¹⁾
	• Controlador del motor CMMP-AS-C5/-C10-11A-P3-M3		
	• Interfaz CAMC-D-8E8A	569959	NEKM-C-5 ²⁾
	• Controlador del motor CMMP-AS-C20-11A-P3	1425453	NEKM-C-6 ³⁾
	• Controlador del motor CMMP-AS-C2/-C5-3A-M0	1659228	NEKM-C-7 ¹⁾
	• Controlador del motor CMMP-AS-C2/-C5-3A-M3		
	• Módulo de seguridad CAMC-G-S1	1660640	NEKM-C-8 ⁴⁾
	• Controlador del motor CMMP-AS-...-M0		
	• Módulo de seguridad CAMC-G-S3	1660937	NEKM-C-9 ⁵⁾

1) La dotación del suministro del controlador de motor CMMP-AS-...-M0, CMMP-AS-...-M3 incluye los conectores tipo clavija

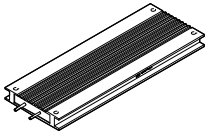
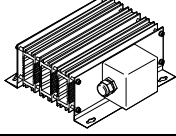
2) Los conectores están incluidos en la dotación del suministro de la tarjeta CAMC-D-8E8A

3) La dotación del suministro del controlador de motor CMMP-AS-C20-11A-P3 incluye los conectores tipo clavija

4) La dotación del suministro de la tarjeta CAMC-G-S1 incluye el conector tipo clavija

La dotación del suministro de motor CMMP-AS-...-M0 incluye el conector tipo clavija

5) El conector está incluido en la dotación del suministro de la tarjeta CAMC-G-S3

Referencias – Resistencias de frenado					
	Para tipo	Valor de resistencia [Ω]	Potencia nominal [W]	Nº art.	Tipo
CACR-LE2-...					
	CMMP-AS-C2-3A-...,	50	500	2882342	CACR-LE2-50-W500 ¹⁾
	CMMP-AS-C5-3A-...	72	500	1336611	CACR-LE2-72-W500
CACR-KL2-...					
	CMMP-AS-C5-11A-P3-...,	67	1 800	1336617	CACR-KL2-67-W1800
	CMMP-AS-C10-11A-P3-...	40	2 000	2882343	CACR-KL2-40-W2000 ¹⁾
	CMMP-AS-C20-11A-P3	33	3 600	1336619	CACR-KL2-33-W2400

1) Resistencia de frenado recomendada

Controlador de motor CMMP-AS para servomotores

Accesorios

FESTO

Referencias – Software y documentación			
	Descripción	➔ Internet	
	Las descripciones que se indican a continuación están disponibles en la página web de Festo: – Hardware: montaje e instalación de todas las variantes – Funciones: notas sobre la puesta a punto con FCT + descripción de funciones – FHPP: control y parametrización del controlador de motor mediante el perfil FHPP – DS402: control y parametrización del controlador de motor mediante el perfil CiA 402 (DS402) – CAM-Editor: funcionamiento del disco de levas (CAM) del controlador de motor – Módulo de seguridad: técnica de seguridad funcional para el controlador de motor con la función de seguridad STO	www.festo.com/net/SupportPortal	

Referencias para el pedido – Documentación y software del editor de curvas			
	Descripción	Nº art.	Tipo
	El software se entrega con: – CD-ROM – Con Documentación de usuario en idiomas de, en, es, fr, it, sv, ru, zh – Funciones adicionales para plantilla de disco de leva El conjunto del software no está incluido en el suministro	570903	GSPF-CAM-MC-ML