



Elektronischer Endlagenregler Soft Stop SPC11



Highlights

- Verkürzte Taktzeiten
- Minimierte Erschütterungen
- 2 frei wählbare Zwischenstellungen

Tuning für pneumatische Antriebe: Fahrzeiten bis zu 30 % verkürzen und Erschütterungen beim Einfahren in die Endlage drastisch reduzieren.

Schafft freie Fahrt für pneumatische Antriebe

Das System Soft Stop ermöglicht eine Verkürzung der Fahrzeit von A nach B um bis zu 30 % und verbessert das Dämpfungsverhalten in der Endlage bei Linear- und Schwenkantrieben – und erhöht damit die Lebensdauer der Antriebe. Neu: Verfahren auf Festanschläge ohne Stoßdämpfer.

Absolut wirtschaftlich

Verkürzte Fahrzeiten, weniger Erschütterungen, Erhöhung der Anlagen-Lebensdauer für opti-

male Produktion und höhere Produktivität, einfache, schnelle Installation und Inbetriebnahme ohne aufwendige Eigenkonstruktionen und das Ganze zu einem attraktiven Preis.

Absolut flexibel

Bis zu zwei frei anwählbare Zwischenstellungen ohne Festanschlag für Abwurf- oder Wartepositionen. Ersetzt Eigenkonstruktionen und teurere elektromechanische Antriebslösungen.

Absolut installationsfreundlich

Durch Festo plug & work® – auch bei Nachrüstung bestehender Stoßdämpferlösungen problemlose Installation und einfache, schnelle Inbetriebnahme per „Teach-in“. Wenige Änderungsschritte auf SPS-Seite genügen.

Absolut sicher und zuverlässig

Minimiert den Wartungsaufwand aufgrund der verringerten Erschütterungsbelastung.



Weiterführende Informationen:

Produktseite

> www.festo.com/catalogue/SPC11

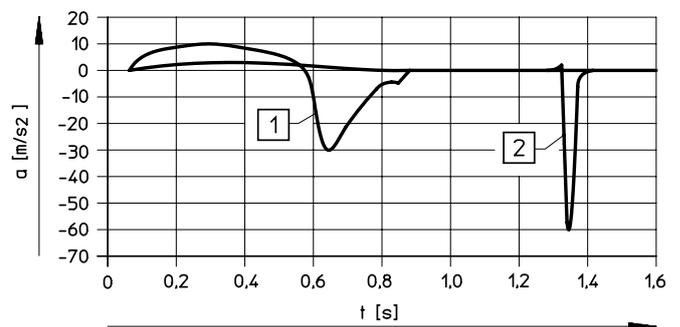
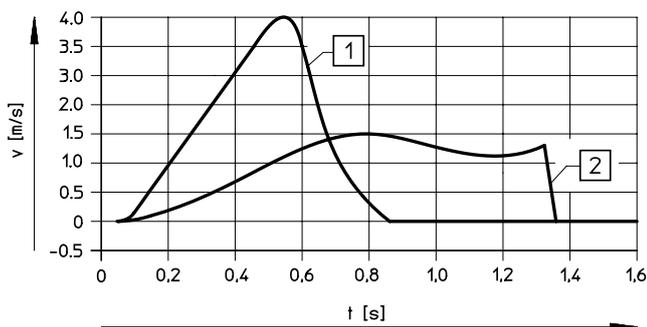


Merkmale

Bewegte Massen	2 ... 300 kg (horizontal) 2 ... 100 kg (vertikal)
Ansteuerung	mit geschlossenem Regelkreis als autarke Steuerung SPS-Schnittstelle digital I/O AS-Interface Alle Systemparameter können von außen festgelegt und verändert werden – ein 1-Signal am Remote-Eingang verriegelt alle Tasten am Endlagenregler SPC11
Mittelstellungen	bis zu 2 Mittelstellungen frei programmierbar Genauigkeit $\pm 0,25\%$ der Messsystemlänge, mindestens aber ± 2 mm beim Schwenkmodul DSMI beträgt die Genauigkeit der Zwischenstellungen $\pm 2^\circ$ nutzbar als Sensorfunktionalität, d.h. beim Überfahren der jeweiligen Mittelposition wird am entsprechenden Ausgang für 50 ms ein 1-Signal geliefert Zwischenstellungen können von beiden Seiten angefahren werden
Verfahren auf Festanschläge ohne Stoßdämpfer	
Stopp-Position: Parametrierbare Funktionalität, z. B. Stopp mit kürzester Bremsrampe; Adaption Ein/Aus	

Vergleich:

Verfahrzeiten und Geschwindigkeitsverlauf mit Soft Stop und konventioneller Antrieb mit Stoßdämpfern



- 1 Antrieb mit elektronischem Endlagenregler SPC11
- 2 Antrieb mit Stoßdämpfer
- v Geschwindigkeit
- t Zeit

- 1 Antrieb mit elektronischem Endlagenregler SPC11
- 2 Antrieb mit Stoßdämpfer
- a Beschleunigung
- t Zeit

Übersicht: verfügbare Antriebe für Soft Stop

Normzylinder DSBC mit externem Wegmesssystem	Normzylinder DNCI mit integriertem Wegmesssystem	Kolbenstangenlose Antriebe DGC/DGC-K	Kolbenstangenlose Antriebe DDLI/DGCI mit integriertem Wegmesssystem	Schwenkmodule DSMI mit integriertem Wegmesssystem
Doppeltwirkender Kolbenstangenantrieb DSBC mit einer Vielzahl von Varianten. Das notwendige Messsystem wird angebaut. • Durchmesser: 32 ... 125 mm • Hub: 1 ... 2800 mm	Doppeltwirkender Kolbenstangenantrieb DNCI, optional mit durchgehender Kolbenstange und externer Führungseinheit. • Durchmesser: 32 ... 63 mm • Hub: 100 ... 500 mm	Kolbenstangenlose Linearantriebe DGC und DGC-K eignen sich für Applikationen mit hohen Belastungen und geringem Bauraum. Das Messsystem wird angebaut. • Durchmesser: 18 ... 80 mm • Hub: 1 ... 8500 mm	Pneumatische Linearantriebe DDLI/DGCI mit integriertem Wegmesssystem, optional mit Mitnehmer oder Schlitten. • Durchmesser: 25 ... 63 mm • Hub: 100 ... 2000 mm	Schwenkmodul mit integriertem Potentiometer auf Basis des Schwenkmoduls DSM. • Baugröße: 40 mm • Schwenkwinkel: max. 270° • max. Drehmoment: 20 Nm