



Controlador Soft Stop electrónico Soft Stop SPC11



Aspectos más destacados

- Tiempos ciclo acortados
- Vibraciones minimizadas
- 2 posiciones medias libremente seleccionables

Ajuste preciso para actuadores neumáticos: reducción de los tiempos de desplazamiento hasta un 30 % y reducción drástica de las vibraciones durante el desplazamiento hasta la posición final.

Despeja el camino para los actuadores neumáticos

El sistema Soft Stop permite reducir el tiempo de desplazamiento de A hasta B en un 30 % y mejora el comportamiento de amortiguación en la posición final con los actuadores lineales y actuadores giratorios, aumentando con ello la vida útil de los actuadores. Nuevo: desplazamiento hasta los topes fijos sin amortiguadores.

Totalmente rentable

Tiempos de desplazamiento más cortos, menos vibraciones, mayor vida útil del sistema para una

producción óptima y mayor productividad, instalación y puesta en funcionamiento sencillas y rápidas sin complejas construcciones internas y todo ello a un precio atractivo.

Totalmente flexible

Hasta dos posiciones medias de libre elección sin tope fijo para los módulos de posición de espera o de rechazo. Sustituye las construcciones propias y las costosas soluciones de actuadores electromecánicos.

Totalmente sencillo de instalar

Mediante Festo plug & work®, incluso para el reequipamiento de soluciones existentes con amortiguadores, la instalación se realiza fácilmente y sin problemas, y la puesta en funcionamiento se efectúa rápidamente mediante "Teach-in". Por parte del PLC se requieren pocas modificaciones.

Totalmente seguro y fiable

Se minimiza el mantenimiento gracias a la reducida exposición a las vibraciones.



Más información:

Página del producto

> www.festo.com/catalogue/spc11

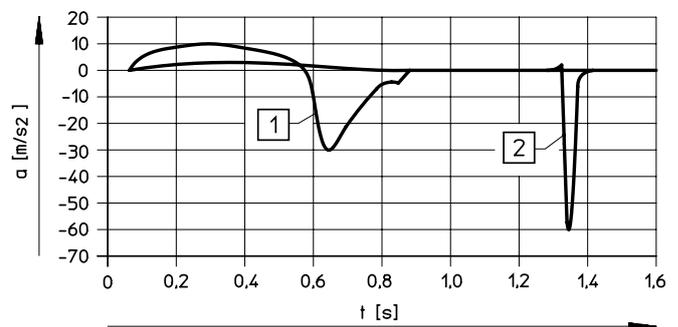
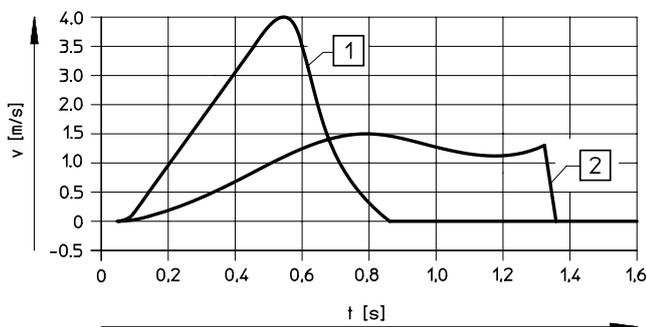


Características

Masas en movimiento	2 ... 300 kg (horizontal)	
	2 ... 100 kg (vertical)	
Control	con circuito de regulación cerrado como control autónomo	
	Interfaz PLC	I/O digital
		AS-Interface
		Todos los parámetros del sistema pueden determinarse y modificarse desde el exterior. Una señal 1 en la entrada remota bloquea todos los pulsadores del controlador Soft Stop SPC11
Posiciones medias	Hasta 2 posiciones medias libremente programables	
	Precisión de $\pm 0,25\%$ de la longitud del sistema de medición, pero, como mínimo, de ± 2 mm	
	Con el módulo giratorio DSMI, la precisión de las posiciones medias es de $\pm 2^\circ$	
	Puede utilizarse como funcionalidad de sensor. Es decir, cuando se sobrepasa la posición central respectiva, se proporciona una señal 1 en la salida correspondiente durante 50 ms	
	Se pueden alcanzar las posiciones medias desde ambos lados	
Desplazamiento hasta los topes fijos sin amortiguadores		
Posición Parada: funcionalidad parametrizable, por ejemplo, parada con rampa de frenado más corta, adaptación activada/desactivada		

Comparativa:

Tiempos de recorrido y curva de velocidad con Soft Stop y actuador convencional con amortiguadores



1 Actuador con controlador Soft Stop electrónico SPC11

2 Actuador con amortiguador

v Velocidad

t Tiempo

1 Actuador con controlador Soft Stop electrónico SPC11

2 Actuador con amortiguador

a Aceleración

t Tiempo

Sumario: actuador disponible para Soft Stop

Cilindros normalizados DSBC con sistema de medición de recorrido externo	Cilindro normalizado DNCI con sistema de medición de recorrido integrado	Actuadores sin vástago DGC/DGC-K	Actuadores sin vástago DDLI/DGCI con sistema de medición de recorrido integrado	Módulo giratorio DSMI con sistema de medición de recorrido integrado
Actuador con vástago de doble efecto DSBC con numerosas variantes. Se instala el sistema de medición necesario. <ul style="list-style-type: none"> • Diámetro: 32 ... 125 mm • Carrera: 1 ... 2800 mm 	Actuador de vástago de doble efecto DNCI, opcionalmente con vástago doble y unidad de guía continua. <ul style="list-style-type: none"> • Diámetro: 32 ... 63 mm • Carrera: 100 ... 500 mm 	Los actuadores lineales sin vástago DGC y DGC-K sirven para aplicaciones con cargas elevadas y poco espacio de montaje. Se instala el sistema de medición. <ul style="list-style-type: none"> • Diámetro: 18 ... 80 mm • Carrera: 1 ... 8500 mm 	Actuador lineal neumático DDLI/DGCI con sistema de medición de recorrido integrado, opcionalmente con compensador de par o carro. <ul style="list-style-type: none"> • Diámetro: 25 ... 63 mm • Carrera: 100 ... 2000 mm 	Módulo giratorio con potenciómetro integrado basado en el módulo giratorio DSM. <ul style="list-style-type: none"> • Tamaño: 40 mm • Ángulo de giro: máx. 270° • Momento de giro máx.: 20 Nm