



Régulateur électronique de fin de course Soft Stop SPC11



Highlights

- Cadence accrue
- Vibrations minimisées
- 2 positions intermédiaires!

Tuning des actionneurs pneumatiques: diminution des temps de déplacement jusqu'à 30 % et réduction notable des vibrations aux fins de course.

La voie est libre pour les actionneurs pneumatiques

Le système Soft Stop permet de réduire le temps de déplacement d'un point A vers un point B jusqu'à 30 % et améliore le comportement de fin de course des actionneurs linéaires et oscillants, prolongeant d'autant leur durée de vie. Butées fixes sans amortisseur.

Compétitivité absolue

Diminution du temps de déplacement, réduction des vibrations, augmentation de la durée de vie des installations pour une pro-

duction optimale et un gain de productivité, installation simple et rapide, mise en service sans adaptation fastidieuse, le tout à un tarif attractif.

Flexibilité absolue

Jusqu'à deux positions intermédiaires réglables pour les positions d'éjection ou d'attente. Ce système se substitue facilement aux conceptions maison et aux entraînements électromécaniques onéreux.

Simplicité d'installation absolue

Installation aisée grâce au principe Festo plug & work®, mise en service simple et rapide de par la notion d'"apprentissage". Quelques modifications au niveau de l'automate suffisent.

Sécurité et fiabilité absolues

Minimisation des interventions de maintenance du fait d'une moindre sollicitation aux vibrations



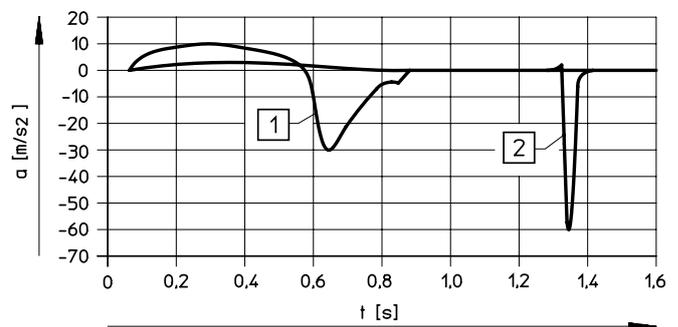
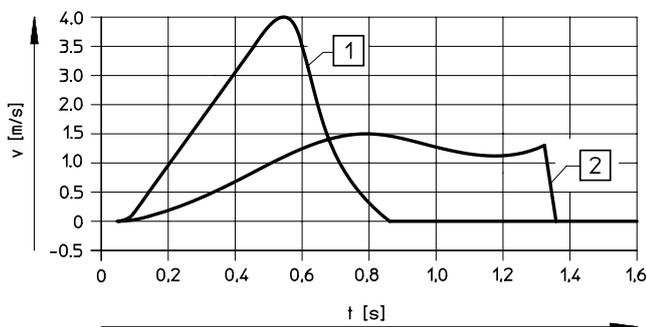


Caractéristiques

Masses déplacées	2...300 kg (horizontale) 2...100 kg (verticale)	
Pilotage	Par circuit de régulation fermé constituant une commande autonome	
	Interface API	E/S numériques AS-Interface
		Possibilité de définir et de modifier tous les paramètres système depuis l'extérieur; le basculement de l'entrée distante sur 1 permet de verrouiller toutes les touches du régulateur de fin de course SPC 11
Positions médianes	Jusqu'à deux positions médianes programmables	
	Précision $\pm 0,25\%$ de la longueur du système de mesure, jeu minimal ± 2 mm	
	Précision des positions intermédiaires avec module oscillant DSMI: $\pm 2^\circ$	
	Fonction capteur: en cas de dépassement de la position médiane, basculement de la sortie correspondante sur 1 pendant 50 ms. Possibilité d'atteindre les positions intermédiaires depuis chacun des côtés	
Déplacement sur butées fixes sans amortisseur		
Position d'arrêt: Fonctions paramétrables, par exemple arrêt avec rampe de freinage réduite au minimum; marche/arrêt adaptation		

Comparatif:

Temps de déplacement et courbe de vitesse avec Soft Stop/actionneur classique avec amortisseurs



1 actionneur avec régulateur électronique de fin de course SPC11

2 actionneur avec amortisseur

v vitesse

t temps

1 actionneur avec régulateur électronique de fin de course SPC11

2 actionneur avec amortisseur

a accélération

t temps

Récapitulatif: actionneurs compatibles Soft Stop

Vérins normalisés DSBC avec système de mesure externe	Vérins normalisés DNCI avec système de mesure intégré	Vérins sans tige DGC/ DGC-K	Vérins sans tige DDLI/ DGCI avec système de mesure intégré	Modules oscillants DSMI avec système de mesure intégré
Vérins à tige de piston à double effet avec nombre de variantes. Système de mesure externe. • Diamètre: 32 ... 125 mm • Course: 1 ... 2800 mm	Vérins à tige de piston à double effet, avec tige de piston traversante ou traversante creuse en option et unité de guidage externe. • Diamètre: 32 ... 63 mm • Course: 100 ... 500 mm	Vérins sans tige DGC and DGC-K, adaptés aux applications à charge élevée et encombrement réduit. Système de mesure externe. • Diamètre: 18 ... 80 mm • Course: 1 ... 8500 mm	Entraînements linéaires pneumatiques DDLI/DGCI avec système de mesure intégré, étrier ou chariot en option. • Diamètre: 25 ... 63 mm • Course: 100 ... 2000 mm	Modules oscillants avec potentiomètre intégré, basés sur les modules oscillants DSM. • Taille: 40 mm • Angle d'oscillation: Max. 270° • Couple: Max. 20 Nm