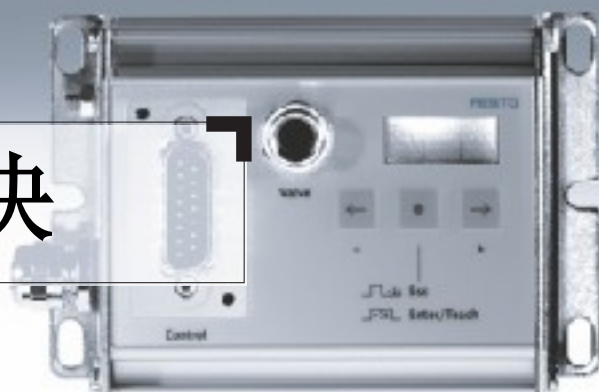


电子终端控制器 智能化软停止 SPC11

速度快



调节气动驱动器，可使循环周期缩短 30 %，且能大幅度减少接近终端位置时的振动。

气动驱动器可自由运动

智能化软停止系统能使从A点到B点的运动时间缩短 30 %，还能改进直线驱动器和摆动驱动器在终端位置的缓冲特性，从而提高了使用寿命。创新产品！在没有液压缓冲器的情况也可运动到固定挡块。

经济效益高

运行时间减少，振动更小，使用寿命更长，生产过程更优化，生产力更高，安装调试简单快速，价格合理。

相当灵活

最多可有两个自由可选的中间位置（喷射器上无需固定挡块）或静止位置，可取代复杂的内部结构和昂贵的电—机驱动器。

易装配

Festo的即插即运行意味着无故障的装配和通过“自动记忆功能”快速简便的调试，即使在改进现有液压缓冲器的时候。您要做的只是在PLC上做一些修改。

安全性高、非常可靠

负载振动减小，使得维修成本很低。



循环周期缩短

振动减小

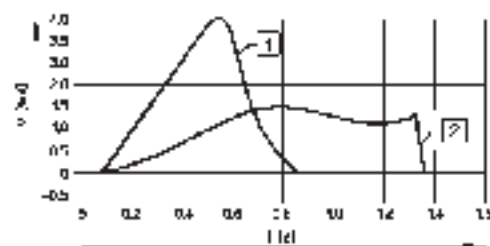
两个中间位置

特性		
移动负载	2 ... 300 kg （水平）	
	2 ... 100 kg （垂直）	
驱动	带闭环控制回路，作为独立的控制器	
	PLC 接口	数字量 I/O
		AS-i接口
	PLC 接口：所有的系统参数可在外部进行定义和修改。 远程输入的一个1信号能锁定终端位置控制器SPC11上所有的按钮。	
中间位置	最多有两个可自由编程的中间位置	
	位移传感器在长度上的精度为± 0.25 % ， 不小于± 2mm	
	对于摆动模块DSMI，中间位置的精度等级为± 2°	
	具有传感器功能，即通过相应中间位置时，50ms后将在响应输出端产生一个信号。	
	可从两侧接近中间位置	
无需液压缓冲器就可在固定挡块之间运动		
创新产品！静止位置		
参数化功能，例如，具有最短止动斜坡的挡块；开/关连接		



比较

智能化软停止模块和带液压缓冲器的传统驱动器的运行周期和速度

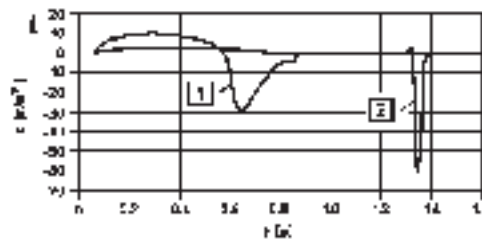


1 = 带电子终端位置控制器SPC11的驱动器

2 = 带液压缓冲器的驱动器

v = 速度

t = 时间



1 = 带电子终端位置控制器SPC11的驱动器

2 = 带液压缓冲器的驱动器

a = 加速度

t = 时间

概览：用于智能化软停止模块的现有驱动器

标准气缸DNC	带位移传感器的标准气缸DNCI	无杆驱动器DGP/DGPL	集成位移传感器的无杆驱动器DGPI/DGPIL	集成位移传感器的摆动模块DSMI
各种类型的双作用活塞杆驱动器DNC。气缸上集成了必要的位移传感器。 – 直径： 32 ... 80 mm – 行程： 100 ... 735 mm	双作用活塞杆驱动器，带中空活塞杆或双端活塞杆以及外部导向单元。 – 直径： 32/50 mm – 行程： 100... 500 mm	无杆直线驱动器DGP和DGPL。适用于高负载和需紧凑安装空间的应用场合。气缸上集成了必要的位移传感器。 – 直径： 25 ... 63 mm – 行程： 225... 2,000 mm	内置位移传感器的气动直线驱动器DGPI/DGPIL，还配置有驱动器或滑块。 – 直径： 25... 63 mm – 行程： 225... 2,000 mm	内置电位计（适用于摆动模块）的摆动模块DSM。 – 规格：25,40 – 摆角（最大）： 270° – 最大扭矩： 分别为5或20Nm