

# Control robótico CMXR-C2

FESTO



### La comodidad de un control robótico y la flexibilidad de un PLC:

La clase de rendimiento superior de la serie CMXR aún en una única plataforma las ventajas de dos campos. Ello amplía considerablemente las posibilidades de aplicación del CMXR-C2 y permite incluso la manipulación compleja de objetos móviles en varios sistemas de transporte.

### Más sencillo que nunca

El PLC integrado CoDeSys, que cuenta con los más diversos interfaces, simplifica la integración en unidades de control de nivel superior o de periféricos (p. ej., sistemas de visión por cámara) sin prescindir de la comodidad de un control robótico moderno. Al contrario. De manera opcional se pueden incluso mejorar online programas de movimientos mediante el terminal de mano CDSA.

### Más seguro que nunca

El limitador inteligente de la dinámica controla los valores

extremos de los motores y de la mecánica de accionamiento. El resultado: precisión del 100% en la trayectoria y tiempos de ciclo óptimos.

### Más versátil que nunca

Además del seguimiento de objetos móviles y el acoplamiento directo de sistemas de visión por cámara, el CMXR-C2 define también puntos de conexión en la trayectoria independientes de la velocidad.

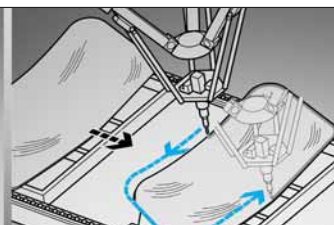
Para una mayor seguridad en los procesos y una mayor calidad, p. ej., en aplicaciones de pegado o de sellado.



Manejo flexible



Transformación de coordenadas



Aplicaciones complejas

129.3.PSI →

Product Short Information

# Control robótico CMXR-C2



## Características del producto

- Control robótico con potente solución Motion Control
- Transformaciones de coordenadas integradas, p. ej., para cinemáticas cartesianas y de trípode
- Sistema de mando modular con un número determinado de módulos de ampliación de la serie CECX, p. ej., E/S digitales y analógicas
- Interfaces adaptados a sistemas externos
- PLC CoDeSys integrado
- Terminal de mano CDSA opcional con tecla de autorización de dos canales y parada de emergencia
- Puntos de conexión en la trayectoria, p. ej., para pegar

## Potente solución Motion Control

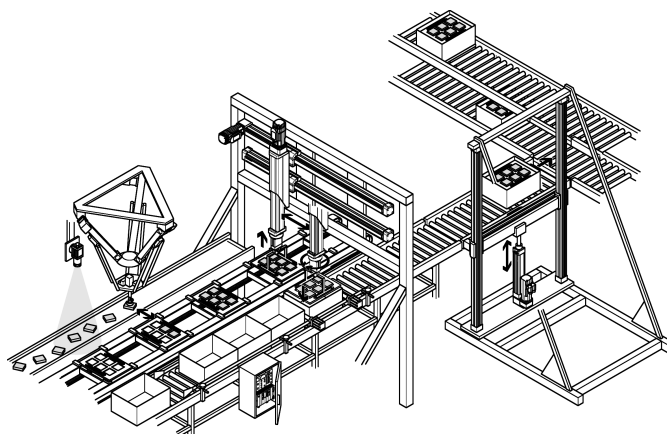
- Movimiento punto a punto (PTP) sincrónico, interpolaciones lineales o circulares en coordenadas cartesianas
- Ejes manuales opcionales para orientar la herramienta
- Avance aproximado de posiciones para efectuar movimientos suaves con la cinemática

## Ejemplos de aplicación

- Trípode con seguimiento y acoplamiento a un sistema de visión
- Manipulación sencilla con un pórtico con un eje de movimiento cartesiano
- Seguimiento de objetos móviles (tracking)
- Pegado, revestimiento, corte

- Salida de la velocidad en la trayectoria
- Limitador de la dinámica inteligente que tiene constantemente en cuenta los límites físicos de los ejes y garantiza la precisión de la trayectoria
- Definición de extremos de la herramienta (TCP) en el espacio
- Sistema de coordenadas de herramienta en el extremo de la herramienta (TCP) para simplificar la programación tipo teach-in
- Velocidad reducida en funcionamiento manual
- Reposicionamiento de la cinemática tras la interrupción del programa

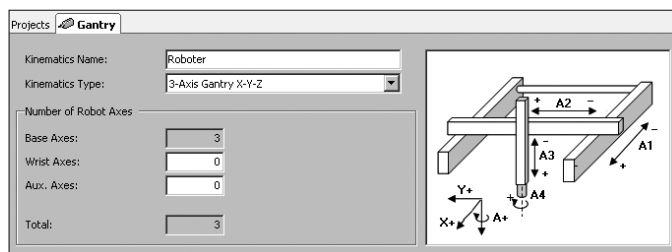
- Programación individual de la velocidad, la aceleración y la sacudida
- Varias rampas de aceleración
- Velocidad constante en la trayectoria con control



## Ingeniería eficaz

- Configuración intuitiva con Festo Configuration Tool (FCT) que reduce enormemente los costes.

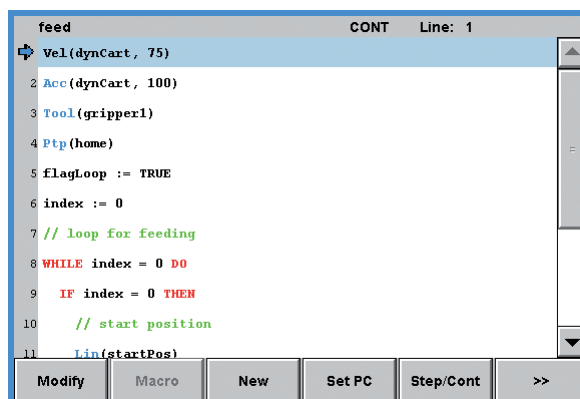
- Archivo fácil de todos los datos del proyecto, p. ej., de la configuración, de los programas de movimiento y del PLC.



## Programación fácil de entender

- Programación textual en Festo Teach Language (FTL) fácilmente comprensible
- Completo juego de instrucciones para movimientos, dinámica y control de programas

- Modificaciones de ejecución inmediata; no es preciso compilar
- En combinación con el terminal de mano se pueden aplicar funciones de programación tipo teach-in



## Festo AG & Co. KG

Ruiter Strasse 82  
73734 Esslingen  
www.festo.com  
Tel. +49 711 347-0  
Fax +49 711 347-2144  
service\_international@festo.com