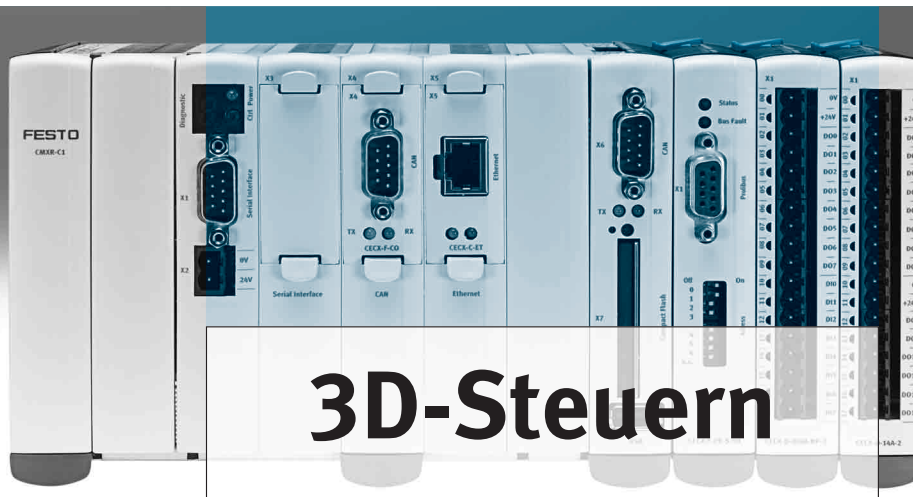


Mehrachsensteuerung CMXR

FESTO



Neue Perspektiven für Systemlösungen in der Handhabungstechnik: die Mehrachsensteuerung CMXR mit Robotikfunktionen sorgt für kürzeste Verfahrzeiten und ermöglicht Bahnapplikationen mit bis zu 6 Freiheitsgraden wie Auftragen von Klebstoff, Beschriften oder Laserschweißen.

Einfach komplett

CMXR ist der Kern einer kompletten kinematischen Systemlösung: Die Mehrachsensteuerung verbindet die Mechanik, elektrische Antriebstechnik und die Steuerungstechnik zu einem kompletten Motion Control Angebot mit integrierten und abgestimmten Schnittstellen zu allen beteiligten Systemkomponenten.

Einfache Inbetriebnahme

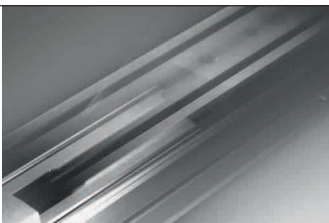
Die gesamte Programmierung, Bedienung und Diagnose erfolgt über ein Bedienterminal in der klartext Makrosprache FTL. Eine einfache Teach-In Programmierung erlaubt die schnelle Änderungen von Positionen. Die Konfiguration der Systemlösung erfolgt einfach mit dem einheitlichen Festo Configuration Tool FCT.

Einfach produktiver

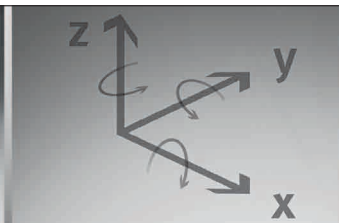
Bedingt durch die Robotikfunktionen ist das System für die Handhabungstechnik prädestiniert. Spezielle Features wie z. B. das Überschleifen von Positionen tragen wesentlich zur Verringerung von Verfahrzeiten bei.

Einfaches Engineering

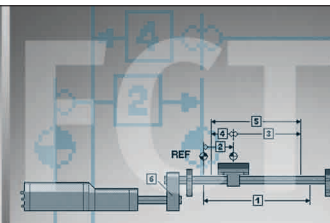
Abgestimmte Schnittstellen, eine komfortable Konfiguration sowie eine intuitive Programmierung bieten ein hohes Maß an Sicherheit. Dies reduziert die Engineeringzeiten und verkürzt die time to market.



Kürzere Verfahrzeiten



6 Freiheitsgrade



Schneller konfigurieren

129.1.PSI →

Product Short Information

Mehrachsensteuerung CMXR

Produktspektrum

- Zentralbaugruppe mit Schnittstellen: 2x CAN und Ethernet
- Digitale Eingangsbaugruppe mit 16 Eingängen
- Digitale Ausgangsbaugruppe mit 14 Ausgängen, 2 A belastbar
- Digitale Mischbaugruppe mit 8 Eingängen und 8 Ausgängen, Ausgänge mit 2 A belastbar
- Analoge Baugruppe mit 4 Eingängen und 4 Ausgängen, ± 10 V
- Analoge Baugruppe mit 4 Eingängen und 4 Ausgängen, 0 ... 20 mA oder 4 ... 20 mA
- Encoderbaugruppe mit 2 Encodereingängen, 5 V oder 24 V Signale
- Profibus DPV0 Slave Baugruppe
- Handbediengerät mit Touchscreen, Not-Aus- und Zustimmungstasten
- Fertig konfektioniertes Kabel für Handbediengerät, Längen 5 m, 10 m, 15 m
- Wandhalter für Handbediengerät inkl. Kabelhalterung

Programmierung

- Leicht verständliche, textbasierte Makrosprache Festo Teach Language (FTL)
- Zahlreiche Programmakros für z. B. Positionen, Dynamik und E/A- Verarbeitung vorhanden.
- Logische Verzweigungen, z.B. IF...THEN...ELSE oder Schleifen, z.B. WHILE, LOOP möglich
- Verwendung von Variablen
- Übersichtliche Verwaltung der Programme in Projekten
- Online-Programmierung mit dem Handterminal, unterstützt durch ein grafisches Dialogsystem
- Online Änderungen am Programm möglich
- Nach Unterbrechung, Fortsetzung des Programms an einem gewünschten Programmsatz möglich
- Die zuletzt angewandten Makros werden über Funktionstasten bereitgestellt
- Schnelles Programmieren durch Teachen und Einfügen eines Positionsbefehles mit nur einem Tastendruck

Funktionalität

- Koordinatentransformationen: Die internen Transformationen für kartesische und Tripod-Kinematiken ermöglichen eine kartesische Bewegung im Raum mit bis zu 6 Freiheitsgraden
- Koordinatensysteme: Die Kinematiken können im Achskoordinatensystem und in kartesischen Koordinatensystemen bewegt werden
- Tippbetrieb: Verfahren der Achsen im Jogbetrieb mit prozentualer, inkrementeller Abstufung und Auswahl eines Koordinatensystems möglich
- Konstante Bahngeschwindigkeit bei kartesischen Bewegungen
- Überschleifen: Positionen können dynamisch über die Geschwindigkeit oder kartesisch über die Position überschleifen werden
- Rampenformen: Trapez, Sin, Sin² oder zur weichen, Mechanik schonenden Bewegung die MinJerk Rampe mit minimalem Ruck
- Satzvorlauf, dadurch Bahnplanung über mehrere Positionen

- Definition von Werkzeugen möglich
- Berücksichtigung der Werkzeugdaten bei kartesischen Bewegungen im Raum

Parametrierung

- Parametrierung der Mechanik und elektrischen Peripherie über die Festo Konfigurationssoftware

Integration

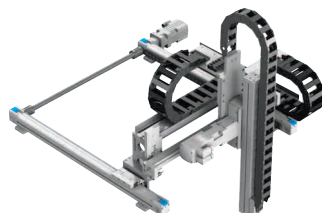
- SPS Schnittstelle mit E/A: einfache Schnittstelle für die Systemintegration mit reduzierten Funktionen
- SPS Schnittstelle über Profibus: umfassende Schnittstelle mit vielen Funktionen bis zu einer Bedienung von extern
- Antriebe: Fertig implementierte Antriebsschnittstelle zu Festo Servo- und Schrittmotorcontrollern
- Ventilinseln: eingebundene Treiber für Festo Ventilinseln, z.B. CPV

Handbediengerät CDSA

Programmierung in der Festo Teach Language (FTL)



Kompatibel zu kartesischen und Tripod-Kinematiken



Festo AG & Co. KG

Postfach
73726 Esslingen
Rüter Straße 82
73734 Esslingen
Tel. +49 (0)711 347 0
Fax +49 (0)711 347 26 28
E-mail: info_de@festo.com