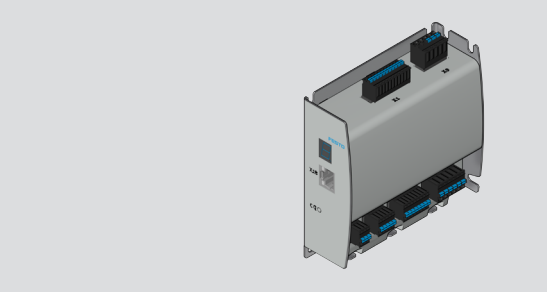


Руководство по быстрому запуску

Контроллер мотора CMMO-ST-...-LKP



Festo AG & Co. KG
Postfach
73726 Esslingen
Deutschland
+49 711 347-0
www.festo.com

8048041
1508NH
[8048035]

ru CMMO-ST Ввод в эксплуатацию через веб-браузер
→ Без применения функции "Safe Torque Off"

→ Примечание

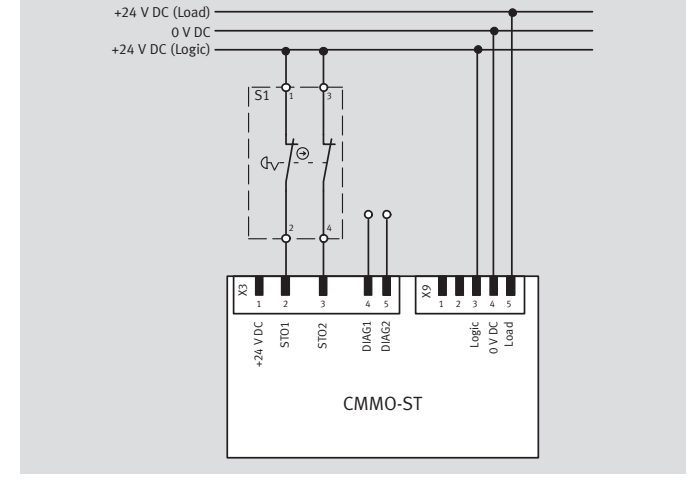
ru Соблюдайте требования, приведенные во всей документации на CMMO-ST и на используемый привод. Версии на других языках и документацию на CMMO-ST можно найти на нашем Портале клиентской поддержки (→ www.festo.com/sp, слово для поиска: CMMO-ST).

2 Общая информация / Подготовка

ru Для ввода в действие контроллер мотора можно подсоединить с минимальным объемом подключения вместе с выключателем аварийной остановки.

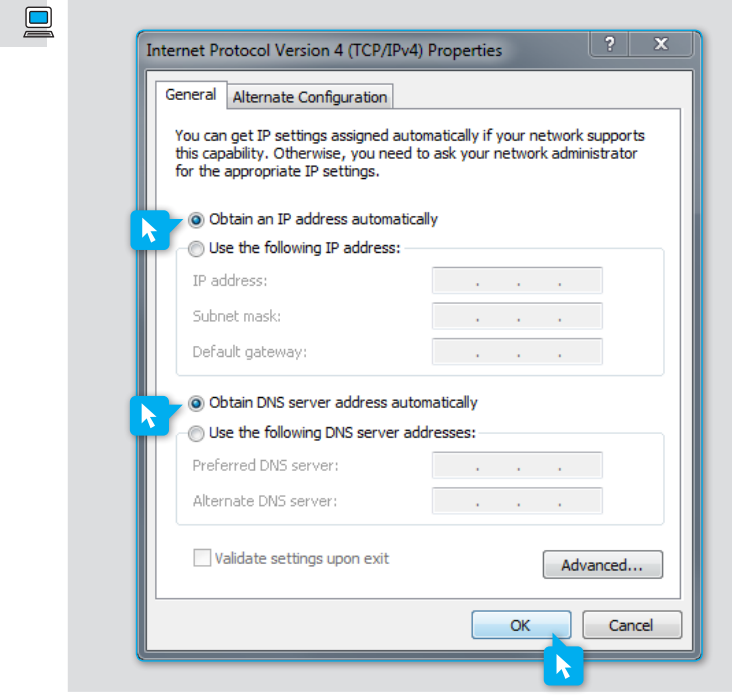
→ **Примечание. Категорически запрещено шунтирование имеющихся в установке функций безопасности.**

- Выполните минимальный объем электромонтажа для первого ввода в эксплуатацию так, чтобы при подключении схемы безопасности эти соединения можно было принудительно удалить.

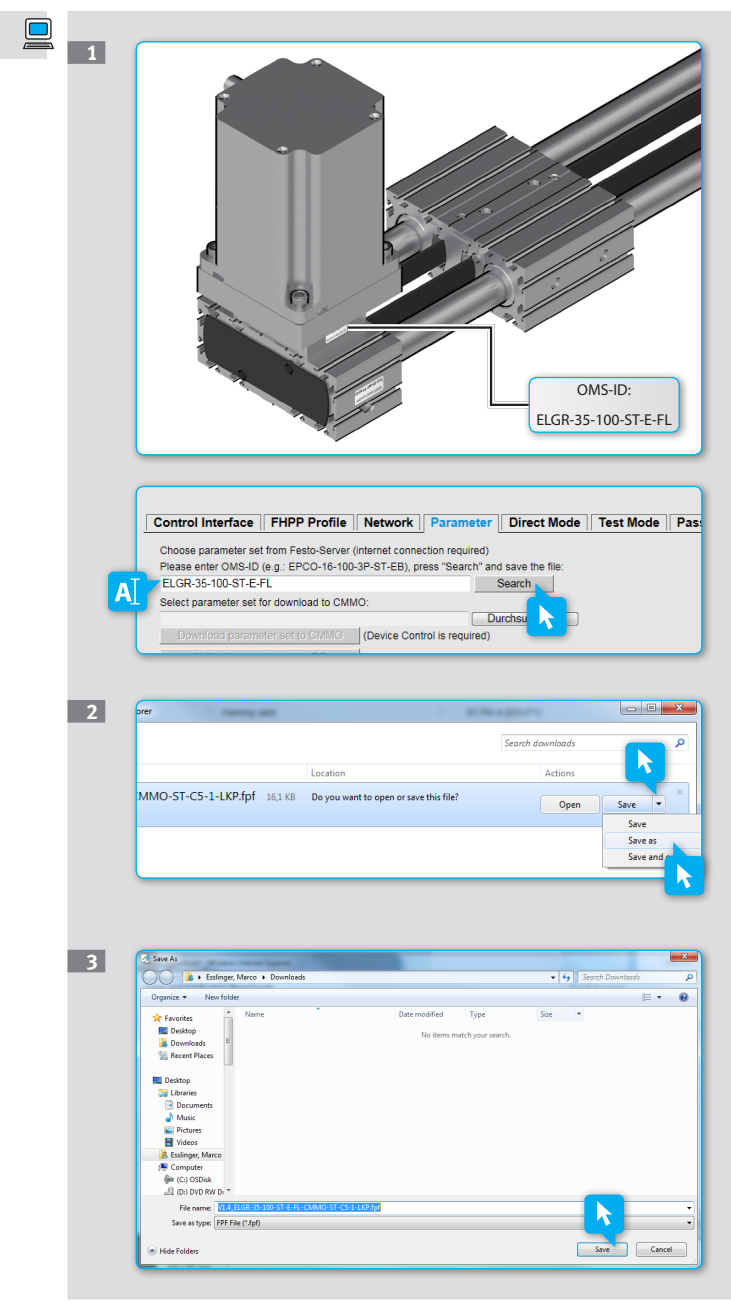


3 Создание конфигурации сети

ru Для создания конфигурации сети требуются права администратора Windows®.



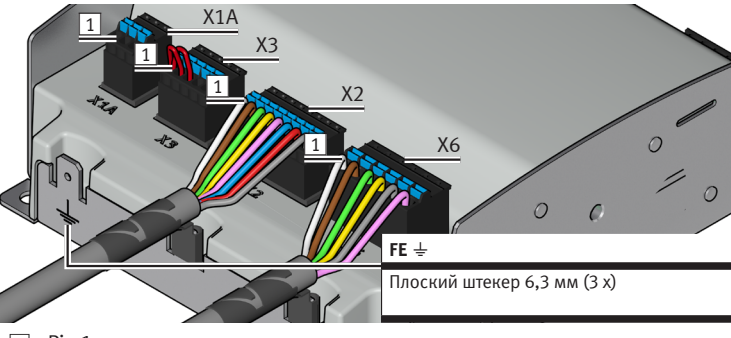
5 Загрузка файла параметров



1 Монтаж электрической части

ru Клеммник / Контакт / Функция / Цвет провода

X1A – Ref	X3 – STO
Pin 1 +24 V Out	Pin 1 +24 V Out
Pin 2 Signal	Pin 2 STO1
Pin 3 0 V DC	Pin 3 STO2
	Pin 4 DIAG1
	Pin 5 DIAG2



X2 – Encoder	Цвет	X6 – Motor	Цвет
Pin 1 A	белый	Pin 1 A	белый
Pin 2 A/	коричневый	Pin 2 A/	коричневый
Pin 3 B	зеленый	Pin 3 B	зеленый
Pin 4 B/	желтый	Pin 4 B/	желтый
Pin 5 N (Z)	розовый	Pin 5 BR+	серый
Pin 6 N/ (Z/)	синий	Pin 6 BR-	розовый
Pin 7 5 V DC	красный		
Pin 8 0 V DC	серый		

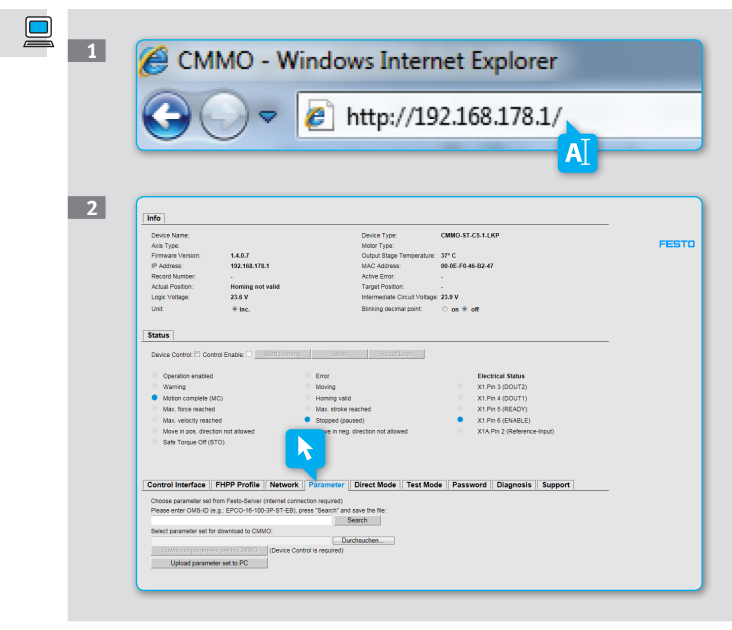
ru Клеммник / Контакт / Функция

X9 – Power
Pin 1 Do not connect!
Pin 2 Do not connect!
Pin 3 +24 V DC (Logic)
Pin 4 0 V DC
Pin 5 +24 V DC (Load)

X1 – IO-Link/I-Port,I/O	X18 – Ethernet
Pin 1 24 V Logic Out	Patch/Crossover
Pin 2 0 V DC	IP 192.168.178.1
Pin 3 DOUT2	Type DHCP server
Pin 4 DOUT1	
Pin 5 READY	
Pin 6 ENABLE	
Pin 7 н.с.	
Pin 8 н.с.	
Pin 9 L-	
Pin 10 C/Q	
Pin 11 L+	

→ **Примечание: Повреждение устройства.**
• Нагрузка на выходы 24 В не должна превышать 100 мА.

4 Вызов интерфейса конфигурирования



6 Передача параметров на контроллер

1. Control Interface | FHPP Profile | Network | Parameter | Direct Mode | Test Mode | Password | Diagnosis

Choose parameter set from Festo-Server (internet connection required)
Please enter CMS-ID (e.g.: EPCO-16-100-3P-ST-EB), press "Search" and save the file:
ELGR-35-100-ST-E-FL Search

Select parameter set for download to CMMO:
Download parameter set to CMMO (Device Control is required) Browse

Upload parameter set to PC

2. Choose File to Upload

3. Unit *INC. Blinking decimal point: on | off

4. Control Interface | FHPP Profile | Network | Parameter | Direct Mode | Test Mode | Password | Diagnosis

Choose parameter set from Festo-Server (internet connection required)
Please enter CMS-ID (e.g.: EPCO-16-100-3P-ST-EB), press "Search" and save the file:
ELGR-35-100-ST-E-FL Search

Select parameter set for download to CMMO:
C:\Users\ESSL\Downloads\VI_4_ELGR-35-100-ST-E-FL-CMMO Browse

Download parameter set to CMMO (Device Control is required)

Upload parameter set to PC

5. Message from webpage

Download was successful.

7 Перемещение к началу отсчета

1. //192.168.178.1/

2. Status

Device Control Control Enable Start Homing Stop Reset Error

Operation enabled Warning Motion complete (MC) Error Moving Homing valid Electrical Status X1 Pin 3 (DOU2) X1 Pin 4 (DOU1)

3. Message from webpage

Caution!
Device can now be remotely controlled via Network.
Uncontrolled movements can present a danger to life, health and/or property.
Ensure sufficient safeguards are in place.

OK

4. Status

Device Control Control Enable Start Homing Stop Reset Error

Operation enabled Warning Motion complete (MC) Error Moving Homing valid Electrical Status X1 Pin 3 (DOU2) X1 Pin 4 (DOU1)

- **Примечание. Перемещение мотора или координатного привода.**
- Убедитесь в том, что возможное перемещение никому не угрожает.
 - Проведите оценку рисков согласно Директиве по машинному оборудованию.

8 Тестовый режим

1. Safe Torque Off (STO)

Control Interface | FHPP Profile | Network | Parameter | Direct Mode | Test Mode | Password | Diagnosis

Direct Mode Positioning 0 [mm] Start Positioning Mode

Direct Mode Velocity 0 [mm/s] Start Velocity Mode

Direct Mode Force 0 [%] Start Force Mode

2. Safe Torque Off (STO)

Control Interface | FHPP Profile | Network | Parameter | Direct Mode | Test Mode | Password | Diagnosis

Direct Mode Positioning 50 [mm] Start Positioning Mode

Direct Mode Velocity 0 [mm/s] Start Velocity Mode

Direct Mode Force 0 [%] Start Force Mode

- **Примечание. Перемещение мотора или координатного привода.**
- Убедитесь в том, что возможное перемещение никому не угрожает.
 - Проведите оценку рисков согласно Директиве по машинному оборудованию.

9 Fieldbus и профиль FHPP

1. Safe Torque Off (STO)

Control Interface | FHPP Profile | Network | Parameter | Direct Mode | Test Mode | Password | Diagnosis

Fieldbus

IO-Link

I-Port

MODBUS

Save

2. Message from webpage

Apply these changes and restart the device?

OK Cancel

3. Safe Torque Off (STO)

Control Interface | FHPP Profile | Network | Parameter | Direct Mode | Test Mode | Password | Diagnosis

FHPP Channel Configuration

FHPP Channel

FHPP + FPC Channel

Save

4. Message from webpage

Apply these changes and restart the device?

OK Cancel

Полезные советы – стандартные значения

ru Стандартные значения для режима тестирования (скорость, ускорение, ограничения и др.) уже предварительно заданы и при необходимости могут быть изменены на вкладке "Direct Mode".

Control Interface | FHPP Profile | Network | Parameter | Direct Mode | Test Mode | Password | Diagnosis

Position Mode	Basic Velocity: 55.40 [mm/s]	End Velocity: 0.00 [mm/s]
	Acceleration: 2000.00 [mm/s²] <td>Deceleration: 2000.00 [mm/s²] </td>	Deceleration: 2000.00 [mm/s²]
	Max. Following Error: 10.00 [mm] <td></td>	
Velocity Mode	Basic Acceleration: 2000.00 [mm/s²]	Stroke Limit: 10.00 [mm]
	Max. Following Error: 110.77 [mm/s]	
Force Mode	Stroke Limit: 10.00 [mm]	
General	Jerk Acceleration: 0.00 [mm/s³]	Jerk Deceleration: 0.00 [mm/s³]
	Force Limit: 1000 [%]	Torque Feed Forward: 1000 [%]
	Start Delay: 0.00 [ms]	Start Condition: Ignore

Download Save