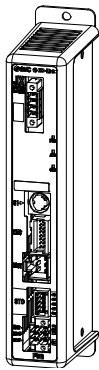




Manual de instrucciones

Controlador para motor paso a paso – IO-Link
(Servo 24 VDC) con subfunción STO
Serie JXCLF#



⚠ IMPORTANTE

Cuando se suministra en la Unión Europea o en el Reino Unido, este documento no contiene las instrucciones de seguridad necesarias conforme a la Directiva sobre máquinas 2006/42/CE o la Normativa sobre seguridad de las máquinas 2008 del Reino Unido. Antes de usar este producto, es obligatorio consultar el manual de funcionamiento, documento n.º JXC#-OMY0009 suministrado con el producto por su subsidiaria local de SMC para obtener dichas instrucciones de seguridad. La subsidiaria local suministrará la Declaración de Conformidad UE o UKCA junto con el producto. En el resto de territorios, el manual de funcionamiento y la Declaración de Conformidad se pueden descargar del sitio web de SMC (URL <https://www.smcworld.com>).

El uso previsto del controlador de motor paso a paso es controlar el movimiento de un actuador eléctrico mientras está conectado al protocolo IO-Link.

1 Normas de seguridad

El objetivo de estas normas de seguridad es evitar situaciones de riesgo y/o daño del equipo. Estas normas indican el nivel de riesgo potencial mediante las etiquetas de «Precaución», «Advertencia» o «Peligro». Todas son importantes para la seguridad y deben de seguirse además de las normas internacionales (ISO/IEC)*1) y otros reglamentos de seguridad. IEC 60204-1: Seguridad de las máquinas - Equipo eléctrico de las máquinas. (Parte 1: Requisitos generales) ISO 10218-1: Robots y dispositivos robóticos - Requisitos de seguridad para robots industriales – Parte 1: Robots.

- Para más información, consulte el catálogo de producto, el manual de funcionamiento y las precauciones de manejo de productos SMC.
- Guarde este manual en un lugar seguro para futuras consultas.

	Precaución	«Precaución» indica un peligro con un nivel de riesgo bajo que, de no evitarse, podría provocar lesiones leves a moderadas.
	Advertencia	«Advertencia» indica un peligro con un nivel de riesgo medio que, de no evitarse, podría ocasionar lesiones graves o la muerte.
	Peligro	«Peligro» indica peligro con un nivel de riesgo elevado que, de no evitarse, provocará la muerte o lesiones graves.

⚠ Advertencia

- Compruebe siempre la conformidad con las leyes y reglamentos de seguridad relevantes. Todos los trabajos deben realizarse de manera segura por una persona cualificada conforme a la reglamentación nacional aplicable.
- Los productos especiales (-X) pueden presentar especificaciones diferentes a las mostradas en la sección Especificaciones. Contacte con SMC para los diagramas específicos.

2 Especificaciones

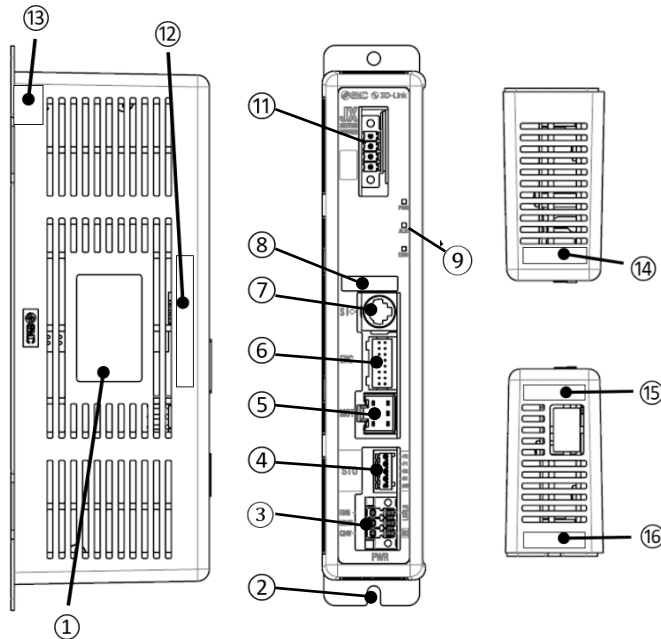
2.1 Especificaciones generales

Elemento	Especificación
Motor compatible	Motor paso a paso (Servo / 24 VDC)
Alimentación (M24V, C24V)	24 VDC +/-10 % (alimentación con certificación SELV / PELV).
Consumo de corriente	200 mA máx. (Controlador). Consulte el consumo total de energía en las especificaciones del actuador.
Encoder compatible	Fase A/B incremental (800 pulsos/giro) Absoluto sin batería, fase A/B (4096 pulsos/giro)
Memoria	EEPROM
Control de bloqueo	Salida de desbloqueo del freno
Longitud del cable	Cable de alimentación: 30 m máx. Cable del actuador: 20 m máx.
Método de refrigeración	Refrigeración por aire natural
Temperatura de trabajo	0 °C a 55 °C (sin congelación)
Temperatura de almacenamiento	-10 °C a 60 °C (sin congelación)
Rango de humedad	90 % H.R. o inferior (sin condensación)
Resistencia de aislamiento	50 MΩ (500 VDC) entre terminales externos y carcasa
Peso	220 g (Modelo de montaje directo) 240 g (Modelo de montaje sobre rail DIN)

2.2 Especificaciones de IO-Link

Elemento	Especificación
Protocolo	IO-Link (versión 1.1)
Velocidad de comunicación	COM3 (230.4 kbps)
Cable de comunicación	Cable no apantallado de 4 hilos (resistencia del conductor de 3 ohms máx., capacitancia de 3 nF máx., longitud de 20 m máx.).
Clase de conexión IO-Link	Clase A
Longitud de datos de procesos	Entrada 14 bytes / salida 22 bytes
Tiempo mínimo de ciclo de datos de procesos	2.4 ms
ID de vendedor	0x0083
ID del dispositivo	0x00013E
Topología de red	1:1
Modo SIO	No aplicable
Archivo de configuración IODD	SMC-JXCL-*****-IODD1.1.xml

3 Designación y funciones de las piezas



3 Designación y funciones de las piezas (continuación)

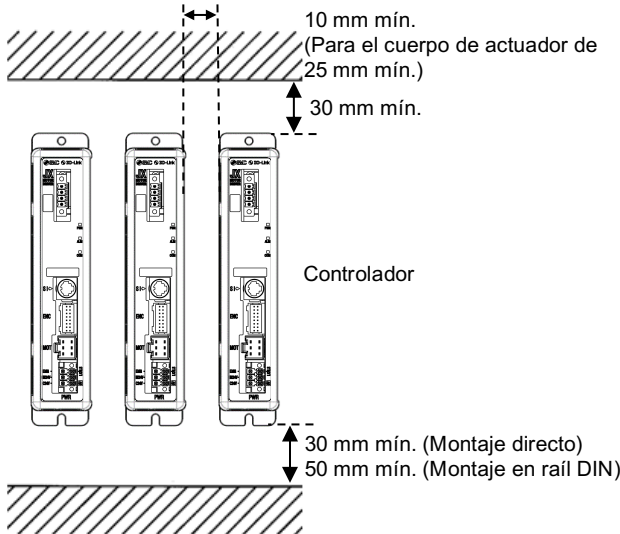
N.º	Nombre	Descripción
1	Etiqueta del controlador	La etiqueta indica la referencia del controlador.
2	FE	Conexión a tierra (Una vez montado el controlador, apriete los tornillos y conecte el cable de tierra).
3	PWR	Conector de alimentación (5 pins). Conector para alimentación del controlador (24 V DC) usado para conectar la alimentación.
4	STO	Conector STO (5 pins). Conector para el controlador responsable de controlar la subfunción STO.
5	MOT	Conector de accionamiento del motor (6 pins). Conector para el cable del actuador.
6	ENC	Conector del encoder (16 pins). Conector para el cable del actuador.
7	SI	Conector I/O en serie (8 pins) Conector para la teaching box (LEC-T1) o el cable de comunicación del controlador (JXC-W2A).
8	Etiqueta de referencia de actuador eléctrico aplicable	Etiqueta que indica la referencia del actuador eléctrico que se puede conectar al controlador.
9	Display LED	LED para indicar el estado del controlador.
10	-	-
11	Conector de comunicación	Conector para la red IO-Link.
12	Etiqueta de dirección MAC	No aplicable al producto con IO-Link.
13	Etiqueta de seguridad	Etiqueta para prevenir la manipulación del producto.
14	Etiqueta de versión de HW de seguridad	Etiqueta que indica la versión de HW de seguridad.
15	Etiqueta de versión sin seguridad	Etiqueta que indica la versión sin seguridad.
16	Etiqueta del número de serie	Etiqueta que indica el número de serie.

4 Instalación

4.1 Instalación

⚠ Advertencia

- Lea detenidamente las normas de seguridad y asegúrese de comprender su contenido antes de realizar la instalación del producto.
- Diseñe la instalación de modo que la temperatura en los alrededores del controlador sea de 55 °C máx. Deje espacio suficiente entre los controladores, de forma que la temperatura de trabajo de los controladores permanezca dentro del rango especificado.
- Monte el controlador verticalmente, dejando un espacio libre de al menos 30 mm en la parte superior e inferior del mismo, tal como se muestra a continuación.
- Deje un espacio mínimo de 60 mm entre la parte frontal del controlador y la tapa (cubierta) para que los conectores se puedan conectar y desconectar.



4 Instalación (continuación)

4.2 Montaje

- El controlador se puede montar directamente (modelo JXCLF7#) usando tornillos o se puede montar sobre un rail DIN (modelo JXCLF8#).
- Si se monta en un rail DIN, enganche el controlador al rail DIN y presione la palanca hacia abajo para bloquearla.

⚠ Precaución

Si la superficie de montaje del controlador no fuera plana o si es desigual, puede que se aplique una tensión excesiva sobre la protección, que pudiera ocasionar fallo. Asegúrese de montar el driver sobre una superficie plana.

4.3 Entorno de instalación

⚠ Advertencia

- Evite utilizar el producto en entornos donde esté expuesto a gases corrosivos, productos químicos, agua salina o vapor.
- Evite los ambientes explosivos.
- No exponga el producto a la luz directa del sol. Utilice una cubierta protectora adecuada.
- No instale el producto en zonas sometidas a vibraciones o impactos superiores a los indicados en las especificaciones.
- Evite realizar el montaje del producto en lugares expuestos a calor radiante que provocará un aumento de la temperatura más allá de las especificaciones del producto.
- Evite montar el controlador cerca de una fuente de vibración, como un contactor electromagnético de gran tamaño o un disyuntor de circuito, sobre el mismo panel.
- No debe usarse en un ambiente expuesto a fuertes campos magnéticos.

5 Cableado

⚠ Precaución

- No conecte ningún cable mientras la corriente esté activada.
- Compruebe que el cableado esté correctamente aislado.
- No coloque los cables en la misma trayectoria que una línea de potencia o de alta tensión.
- El cableado debe ser tan corto como sea posible para evitar interferencias de ruido electromagnético y picos de tensión.
- No use una alimentación con corriente de arranque limitada para el controlador.
- No conecte múltiples cables a un terminal de conector.

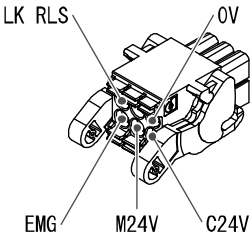
5.1 Conector de alimentación

Enchufe el cable de alimentación en el conector macho de alimentación y, a continuación, insértelo en el conector PWR del controlador.

- Use un destornillador especial (Phoenix Contact ref. SZS0.4x2.0) para abrir / cerrar la palanca e insertar el cable en terminal del conector.

Conector de alimentación.
Ref. de SMC: JXC-CPW.

Ref. de Phoenix Contact:
DFMC1, 5/3-ST-LR



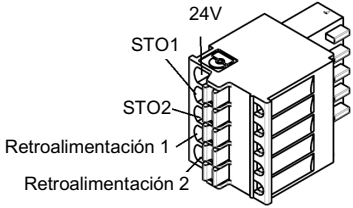
N.º de pin	Terminal	Función	Descripción
1	C24V	Alimentación (+)	Alimentación positiva para el control
2	M24V	Alimentación del motor (+)	Alimentación positiva para el motor del actuador suministrada a través del controlador.
3	EMG	Parada (+)	Alimentación positiva para la señal de parada de emergencia.
4	0 V	Alimentación común (-)	La alimentación común negativa para M24V, C24V, EMG y LK RLS.
5	-	NC	N/D
6	LK RLS	Desbloqueo (+)	Alimentación para desbloqueo.

Tamaño aplicable de cable: AWG20 (0.5 mm²). El diám. ext. del cable debe ser ø2.5 mm máx. Longitud de cable pelado: 8 mm.

5 Cableado (continuación)

5.2 Conector de subfunción STO

Conecte los cables para la función STO al conector macho STO y, a continuación, insértelos en el conector STO del controlador.



N.º de pin	Señal	Tipo	Descripción
1	24V	Salida	Salida de alimentación (conectada internamente a C24V).
2	STO1	Entrada	Entrada IEC 61131-2 Tipo 3 para controlar la demanda STO en el Canal 1.
3	STO2	Entrada	Entrada IEC 61131-2 Tipo 3 para controlar la demanda STO en el Canal 2.
4	Retroali- mentación 1	Salida	Señal de retroalimentación del Canal 1.
5	Retroali- mentación 2	Salida	Señal de retroalimentación del Canal 2.

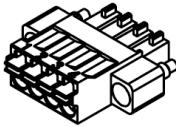
5.3 Conector de comunicación

Conecte el cable de comunicación IO-Link en el conector macho de comunicación y, a continuación, insértelo en el conector de comunicación del controlador.

- Use un destornillador especial (Phoenix Contact ref. SZS0.6×3.5) para apretar los tornillos del terminal de conector. Par de apriete= 0.5 a 0.6 N•m.

Conector IO-Link (ref. JXC-CL-S)

Ref. Phoenix Contact FMC1,5/4-STF-3,5 o equivalente.



N.º	Terminal	Descripción
1	L+	Alimentación de +24 VDC para comunicación IO-Link. La comunicación IO-Link comienza cuando se suministran la alimentación L+/L- y la alimentación de control C24V al controlador.
2	N.C.	No conectado
3	L-	0 VDC para alimentación de comunicación IO-Link
4	C/Q	Señal IO-Link.

Tamaño aplicable de cable: AWG20 (0.5 mm²). El diám. ext. del cable debe ser ø2.5 mm máx. Longitud de cable pelado: 8 a 10 mm.

5.4 Conexión a tierra

- Coloque un cable a tierra con terminal de engarce debajo de uno de los tornillos de montaje M4 con una arandela a prueba de sacudidas y apriete el tornillo.

Precaución

El tornillo M4, el cable con terminal de engarce y la arandela a prueba de sacudidas debe prepararlos el usuario. El controlador debe conectarse a una toma de tierra para reducir el ruido. Si se requiere una mayor resistencia al ruido, conecte a tierra la señal de 0 V (tierra de señal). Al realizar la conexión a tierra de 0 V, evite que el ruido fluya desde la conexión a tierra a 0 V.

- Se debe utilizar una conexión a tierra exclusiva. La conexión a tierra debería ser de clase D (resistencia de tierra de 100 Ω máximo).
- La superficie de la sección transversal del cable de tierra será de 2 mm² mínimo.
- El punto de conexión a tierra debe estar lo más cerca posible del controlador. El cable de tierra debe ser lo más corto posible.

6 Ajuste

6.1 Configuración IO-Link

- Es necesario conectar el controlador JXC al maestro IO-Link. En primer lugar, suministre alimentación al maestro IO-Link y alimentación L+/L- para comunicación con IO-Link. A continuación, instale l archivo IODD (I/O Device Description) para JXCCLF en la herramienta de comunicación del maestro I/O-Link para ajustar el controlador JXC en el maestro.
- El archivo de configuración IODD se puede descargar del sitio web de SMC (URL: <https://www.smcworld.com>). Documentos / Descarga → Manuales de instrucciones → SMC-JXCCL_*****.zip

Contenido del archivo zip	
Archivo IODD	SMC-JXCCL-*****-IODD1.1.xml
Símbolo de dispositivo	SMC-JXCCLF7JXCCLF8-pic.png
Icono de dispositivo	SMC-JXCCLF7JXCCLF8-icon.png
Logotipo del vendedor	SMC-logo.png

6.2 Ajuste inicial

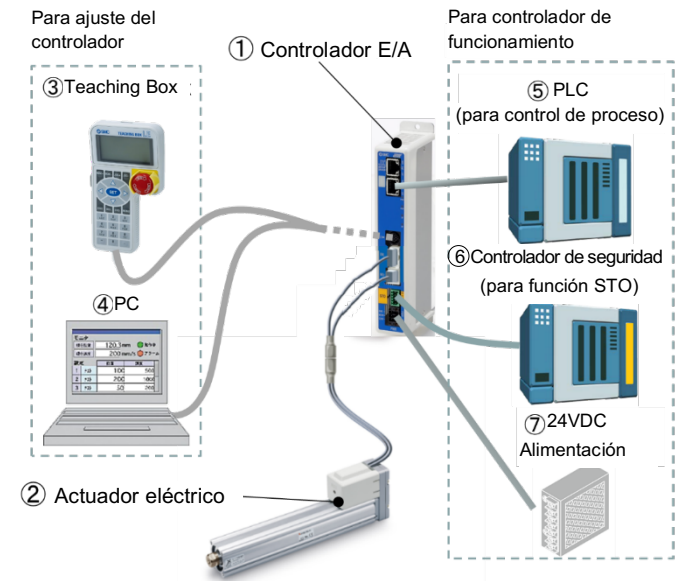
Para desplazar el actuador eléctrico a una posición específica, es necesario configurar los patrones de funcionamiento con un PC usando el software de configuración del controlador o usando una teaching box. Dichos datos de configuración se guardarán en la memoria del controlador.

Precaución

No desactive la alimentación del controlador ni conecte/desconecte el cable durante la escritura de los datos en EEPROM. Esto evita la posibilidad de datos incorrectos/dañados (datos de paso, parámetro).

Consulte el manual de funcionamiento en el sitio web de SMC (URL: <https://www.smcworld.com>) para más detalles de ajustes.

7 Configuración del producto



8 Pantalla LED

Consulte la siguiente tabla para el estado de los LED.

LED		Descripción
PWR	OFF	No se suministra alimentación. El LED ALM rojo se ilumina cuando se genera la alarma.
	LED verde encendido	Se suministra alimentación.
ALM	OFF	Funcionamiento normal.
	LED rojo parpadeando	La alimentación para comunicación IO-Link (L+/L-) no está conectada.
	LED rojo encendido	Alarma generada.
COM	LED verde encendido	Comunicación IO-Link no establecida.
	OFF	Error de comunicación IO-Link, alimentación L+/L- no conectada o alimentación C24V no conectada.
	LED verde parpadeando	

Consulte la siguiente tabla para el estado de los LED y del controlador

Estado del controlador		Descripción de LED		
		PWR	ALM	COM
Cuando se suministra alimentación		LED verde encendido	OFF	—
IO-Link	Comunicación normal	—	—	LED verde parpadeando
	Comunicación no establecida	—	LED apagado	LED verde encendido
	Error de comunicación IO-Link. Línea C/Q no conectada. Fallo de comunicación IO-Link	—	LED apagado	LED apagado
	Alimentación (L+/L-) no conectada	—	LED rojo parpadeando	LED apagado
	Alimentación C24V no conectada	LED apagado	LED apagado	—
Motor	Error del sistema del controlador generado	LED apagado	LED rojo encendido	—
	Error del sistema del controlador generado	LED ver encendido	LED rojo encendido	—
	Escritura en la EEPROM del controlador	LED verde parpadeando	—	—

9 Forma de pedido

Consulte los catálogos en el sitio web de SMC (URL: <https://www.smcworld.com>) para obtener información sobre la Forma de pedido.

10 Dimensiones externas (mm)

Consulte los dibujos / el manual de funcionamiento en el sitio web de SMC (URL: <https://www.smcworld.com>) para el esquema de dimensiones

11 Mantenimiento

11.1 Mantenimiento general

Precaución

- El incumplimiento de los procedimientos de mantenimiento apropiados podría causar un funcionamiento defectuoso del producto, produciendo daños al equipo.
- Antes de realizar el mantenimiento, desconecte el suministro eléctrico. Verifique la tensión con un comprobador de tensión 5 minutos una vez que la fuente de alimentación esté apagada.
- Si alguna conexión eléctrica resulta afectada durante el mantenimiento, asegúrese de que vuelvan a conectarse correctamente y que se llevan a cabo las comprobaciones de seguridad necesarias para garantizar la conformidad continuada con la reglamentación nacional aplicable.
- No realice ninguna modificación del producto.
- No desmonte el producto a menos que se indique en las instrucciones de instalaci3n o mantenimiento.

Precaución

- Realice el mantenimiento conforme al procedimiento indicado en el manual de funcionamiento.
- Al revisar la maquinaria, compruebe primero las medidas para prevenir caídas de objetos desplazados y descontrol del equipo, etc. A continuación, corte el suministro eléctrico del sistema. Al reiniciar la máquina, compruebe que el funcionamiento es normal con los actuadores en la posición correcta.

Advertencia

- Lleve a cabo comprobaciones periódicas de mantenimiento.
- Asegúrese de que los cables y tornillos no estén sueltos. Los cables o tornillos sueltos pueden generar un fallo de funcionamiento accidental.
- Realice las comprobaciones y pruebas de funcionamiento adecuadas tras completar el mantenimiento. En caso de anomalías (si el actuador no se mueve, etc.), detenga el funcionamiento del sistema. Si no lo hace, puede producirse un fallo de funcionamiento inesperado y que resulte imposible garantizar la seguridad. Lleve a cabo la instrucción de parada de emergencia para confirmar la seguridad.
- No coloque ningún elemento conductor ni inflamable en el interior del controlador.
- Asegúrese de que haya suficiente espacio alrededor del controlador para el mantenimiento.

12 Limitaciones de uso

12.1 Garantía limitada y exención de responsabilidades/Requisitos de conformidad

Consulte las «Precauciones en el manejo de productos SMC».

13 Eliminación del producto

Este producto no debe desecharse como residuos municipales. Compruebe la reglamentación local y las directrices para la correcta eliminación de este producto para reducir el impacto sobre la salud humana y el medio ambiente.

14 Contactos

Consulte www.smcworld.com o www.smc.eu para su distribuidor/importador local.

SMC Corporation

URL: <https://www.smcworld.com> (Global) <https://www.smc.eu> (Europa)
SMC Corporation, 4-14-1, Sotokanda, Chiyoda-ku, Tokio 101-0021, Jap3n
Las especificaciones pueden sufrir modificaciones sin previo aviso por parte del fabricante.
© 2021 SMC Corporation Todos los derechos reservados.
Plantilla DKP50047-F-085M