

运动控制器

2.5代, PWM 输出, 四象限控制带
RS232 或 CAN 通讯接口

MCBL 3002 F AES

在22° C值	MCBL 3002 F AES		
驱动器供电电压	U_B/U_{EL}	8 ... 30	V DC
电机供电电压 ¹⁾	$-/U_B$	0 ... 30	V DC
PWM 开关频率	f_{PWM}	78,12	kHz
驱动器电路效率	η	95	%
最大连续输出电流	I_{cont}	2	A
最大峰值输出电流 ²⁾	I_{max}	3	A
驱动电路待机电流 (电压 $U_B=24V$)	I_{el}	0,04	A
工作温度范围		-25 ... +85	° C
外壳材质		Hotmelt	
重量		13	g

¹⁾ 只适用于选项 3085 (独立电源)

²⁾ S2运行最多5秒

接口	MCBL 3002 F AES RS	MCBL 3002 F AES CO
接口	RS232	CAN (CiA)
协议	FAULHABER - ASCII	CANopen

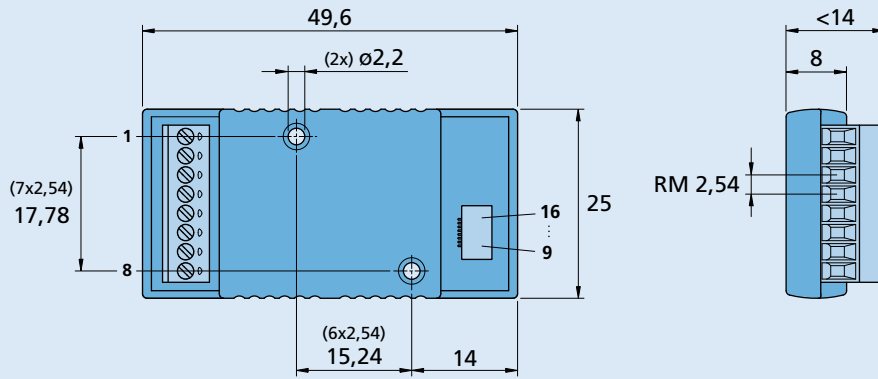
基本功能

- 支持的传感器系统: 绝对编码器单圈分辨率
- 使用绝对编码器作为位置编码器时的位置分辨率: 每转4096步
- 最多3个数字输入端, 最多1个数字输出端, 1个模拟输入端。并非所有I/O都可用, 具体取决于接线目标参数设定值
- 通过现场总线, 正交信号, 脉冲和方向或模拟输入端确定目标参数设定值
- RS232接口版本支持脱机运动程序

功能范围

工作模式 (RS版)	通过通信接口或模拟信号实现位置, 速度和转矩控制。 支持电子齿轮或步进模式的定位控制。 作为伺服放大器的纯功放模式
工作模式 (CO版本)	规划定位模式 (PP)、规划调速模式 (PV)、寻零模式。 满足IEC61800-7-201或IEC61800-7-301标准的循环同步位置模式 (CSP)。
1磁极对数无刷电机的转速范围	5 min ⁻¹ ... 30 000 min ⁻¹ (带正弦换向)
运动程序	RS232接口的版本支持
附加功能	驱动电路和电机的过载保护; 过热保护; 发电机模式下的过压保护
状态指示与参数解析	数据采集
电机类型	1-2磁极对数带绝对编码器的无刷电机

尺寸图



MCBL 3002 F AES

端子信息
低插拔力端子，8位

选件和连接信息

订货代码示例: MCBL 3002 F AES RS 3085

代码	类型	说明
3085	电源	针对电机和驱动电路的独立供电电源

接线表

序号	功能	序号	功能
1	RS232发送 / CAN高电位	9	传感器A / 数据输出
2	RS232接收 / CAN低电位	10	传感器B / 数据选择
3	AGND 模拟信号地	11	传感器C / 时钟信号
4	Fault 故障输出端	12	Ucc+5V电压输出
5	模拟信号输入端	13	SGND霍尔传感器信号地
6	U _B 驱动器电源正	14	电机A相
7	GND 驱动器电源地	15	电机B相
8	3. In 第三输入端	16	电机C相

提示：
各端口的详细定义，请参阅MC操作手册。

适配部件

直流无刷电机	电缆/配件
0824 ... B 1028 ... B	若需配件，请参阅“配件”章节。