

## 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

在22° C值	MCBL 3002 F		
驱动器供电电压	$U_B/U_{EL}$	8 ... 30	V DC
电机供电电压 <sup>1)</sup>	$-/U_B$	0 ... 30	V DC
PWM 开关频率	$f_{PWM}$	78,12	kHz
驱动器电路效率	$\eta$	95	%
最大连续输出电流	$I_{cont}$	2	A
最大峰值输出电流 <sup>2)</sup>	$I_{max}$	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

<sup>1)</sup> 只适用于选项 3085 (独立电源)

<sup>2)</sup> S2运行最多5秒

接口	MCBL 3002 F RS	MCBL 3002 F CF	MCBL 3002 F CO
接口	RS232	带FAULHABER通道的CAN	CAN (CiA)
协议	FAULHABER - ASCII	CANopen	CANopen

#### 基本功能

- 支持的传感器系统: 模拟霍尔传感器
- 使用模拟霍尔传感器作为位置编码器时的位置分辨率: 每磁极距 3000个增量
- 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和CF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 (CF和CO版本)	规划定位模式 (PP)、规划调速模式 (PV)、寻零模式。
工作模式 (CO版本)	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 <sup>-1</sup> ... 30 000 min <sup>-1</sup> (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磁极对数带模拟霍尔传感器的无刷电机

