

# 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 S

在22° C值	MCBL 3002 S		
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		16	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

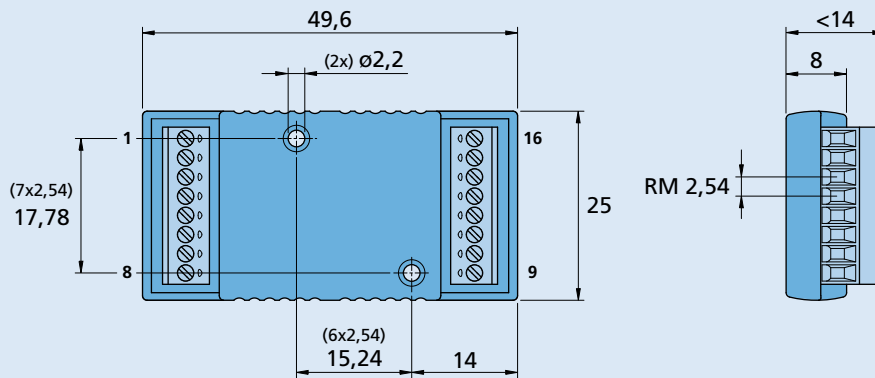
接口	MCBL 3002 S RS	MCBL 3002 S CF	MCBL 3002 S CO
接口	RS232	带FAULHABER通道的CAN	CAN (CiA)
协议	FAULHABER - ASCII	CANopen	CANopen

### 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

**尺寸图**

**MCBL 3002 S**
**选件和连接信息**

 订货代码示例: **MCBL 3002 S 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 霍尔传感器 A
2 RS232接收 / CAN低电位	10 霍尔传感器 B
3 AGND 模拟信号地	11 霍尔传感器 C
4 Fault 故障输出端	12 U <sub>cc</sub> +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 <sub>B</sub> 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
1218 ... B 1226 ... B 1628 ... B 2036 ... B 2232 ... BX4 2250 ... BX4 2444 ... B 3056 ... B 3242 ... BX4	若需配件, 请参阅“配件”章节。