

运动控制器

2.5代, PWM 输出, 四象限控制带
RS232 或 CAN 通讯接口

MCDC 3002 P

在22° C值	MCDC 3002 P		
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
重量		7	g

¹⁾ 只适用于选项 3085 (独立电源)

²⁾ S2运行最多5秒

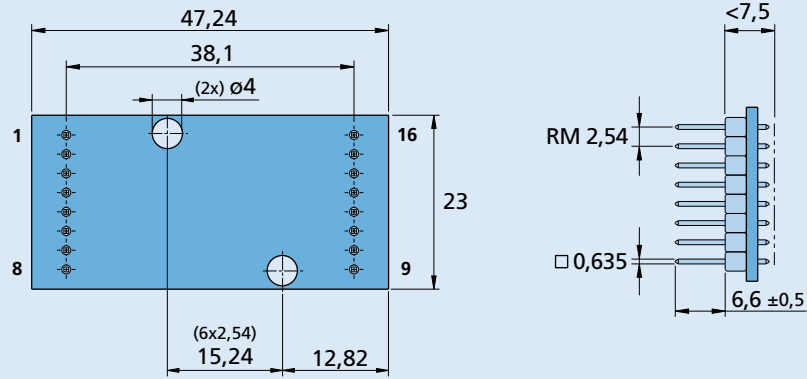
接口	MCDC 3002 P RS	MCDC 3002 P CO
接口	RS232	CAN (CiA)
协议	FAULHABER - ASCII	CANopen

基本功能

- 用于驱动直流微电机
- 支持的传感器系统: 增量编码器
- 位置分辨率由所使用的编码器确定
- 最多5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, 具体取决于接线和配置
- 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)。
转速范围	5 min ⁻¹ ... 30 000 min ⁻¹
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	带增量编码器的有刷直流微电机

尺寸图

MCDC 3002 P
选件和连接信息

 订货代码示例: **MCDC 3002 P 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	4. In 第四输入端
2	RS232接收 / CAN低电位	10	Ch A 编码器信号通道A
3	AGND 模拟信号地	11	CH B 编码器信号通道B
4	Fault 故障输出端	12	Ucc+5V电压输出
5	模拟信号输入端	13	SGND 编码器信号地
6	U _s 驱动器电源正	14	Mot + 电机电源正
7	GND 驱动器电源地	15	Mot - 电机电源负
8	3. In 第三输入端	16	5. In 第五输入端

提示:
各端口的详细定义, 请参阅MC操作手册。

适配部件

直流电机		电缆/配件	
0615 ... S 0816 ... SR 1016 ... SR 1024 ... SR 1224 ... SR 1319 ... SR 1331 ... SR 1336 ... CXR 1516 ... SR 1524 ... SR 1717 ... SR 1724 ... SR 1727 ... CXR 1741 ... CXR 2224 ... SR 2230 ... S 2232 ... SR 2233 ... S 2237 ... CXR	2342 ... CR 2642 ... CXR	若需配件, 请参阅“配件”章节。	