

# Motion Control Systems

96 mNm

V2.5, 4-Quadranten PWM mit RS232 oder CANopen-Schnittstelle

48 W

## 3268 ... BX4 Cx

Werte bei 22°C und Nennspannung	3268 G	024BX4 Cx	
Versorgungsspannung Elektronik	$U_B/U_{EL}$	12 ... 30	V DC
Versorgungsspannung Motor <sup>1)</sup>	$-/U_B$	0 ... 30	V DC
Nennspannung Motor	$U_N$	24	V
Leerlaufdrehzahl (bei $U_N$ )	$n_0$	5 000	min <sup>-1</sup>
Spitzendrehmoment (S2 Betrieb für max. 6s)	$M_{max}$	192	mNm
Drehmomentkonstante	$k_M$	43,5	mNm/A
PWM-Schaltfrequenz	$f_{PWM}$	78	kHz
Wirkungsgrad Elektronik	$\eta$	95	%
Stromaufnahme der Elektronik (bei $U_B=24V$ )	$I_{el}$	0,055	A
Drehzahlbereich (bis 30V)		1 ... 6 400	min <sup>-1</sup>
Wellenlagerung	Kugellager, vorgespannt		
Wellenbelastung, max. zulässig:			
– für Wellendurchmesser	5		mm
– radial bei 3 000 min <sup>-1</sup> (5 mm vom Flansch)	50		N
– axial bei 3 000 min <sup>-1</sup> (Druck- / Zugbelastung)	5		N
– axial im Stillstand (Druck- / Zugbelastung)	50		N
Wellenspiel:			
– radial	≤ 0,015		mm
– axial	= 0		mm
Betriebstemperaturbereich	-40 ... +100		°C
Gehäusematerial	Motor: Edelstahl; Anbau: Zink, schwarz beschichtet		
Masse	460		g

<sup>1)</sup> Nur verfügbar bei Option 2993 (getrennte Spannungsversorgung).

### Nennwerte für Dauerbetrieb

Nenn Drehmoment	$M_N$	96	mNm
Nennstrom (thermisch zulässig)	$I_N$	2,38	A
Nenn Drehzahl	$n_N$	3 900	min <sup>-1</sup>

### Schnittstellen / Funktionsumfang

	... CS	... CC/CO
Konfiguration ab Motion Manager 5.0	RS232	CANopen
Feldbus	RS232	CANopen
Betriebsarten (CS/CC)	Positions-, Geschwindigkeits- und Drehmomentregelung über Schnittstelle oder analoge Sollwertvorgabe. Betrieb als Servoverstärker im Spannungssteller-Modus.	
Betriebsarten (CC/CO)	Profile Position Mode (PP), Profile Velocity Mode (PV), Homing Mode.	
Drehzahlbereich	Siehe Motorkennfeld	
Anwenderprogramme (CS)	Befehlsfolgen aus Bewegungs- und Steuerungskommandos können als Anwenderprogramme direkt im Controller hinterlegt werden.	
Zusatzfunktionen	Ermöglicht den Stand-Alone-Betrieb ohne angeschlossene Kommunikationsschnittstelle. Überlastschutz für Elektronik und Motor, Selbstschutz vor Übertemperatur, Überspannungsschutz im Generatorbetrieb.	

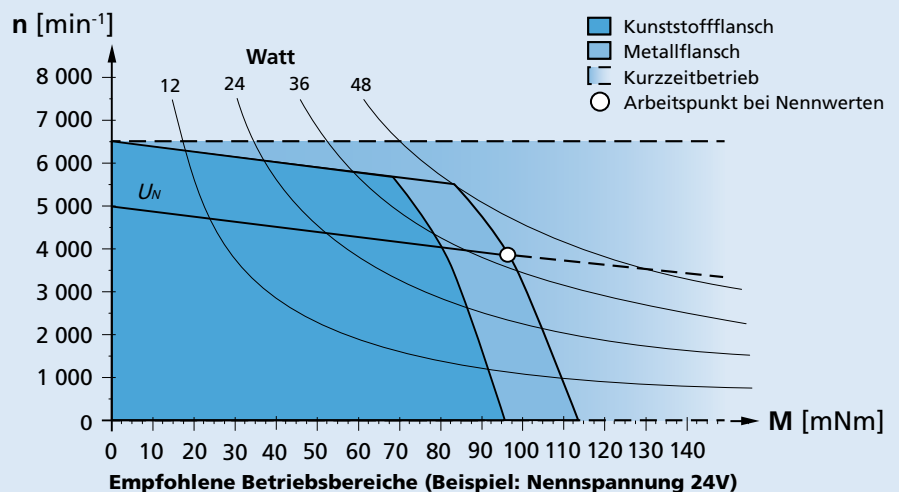
#### Hinweise:

Angegeben ist der Bereich der möglichen Arbeitspunkte der Antriebe bei einer Umgebungstemperatur von 22°C.

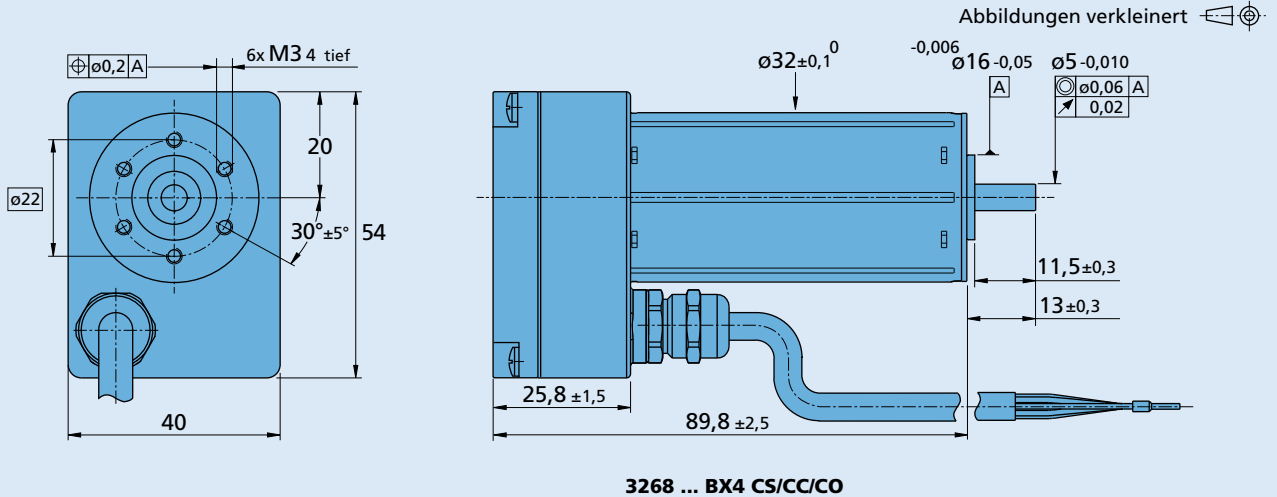
Das Diagramm beschreibt die empfohlenen Drehzahlbereiche in Abhängigkeit vom Wellendrehmoment.

Die Darstellung beinhaltet sowohl die Montage am Kunststoff- als auch am Metallflansch. (Montageart: IM B 5)

Die Nennspannungsgerade beschreibt die bei Nennspannung maximal erreichbaren Arbeitspunkte. Arbeitspunkte oberhalb dieser Gerade benötigen eine Versorgungsspannung  $U_{mot} > U_N$ .



### Maßzeichnung



### Optionen, Kabel- und Anschlussinformationen

Beispiel zur Produktkennzeichnung: **3268G024BX4CS-2993**

Option	Ausführung	Beschreibung	Anschlüsse	
2993	Versorgung	Getrennte Spannungsversorgung für Motor und Elektronik	<b>Litze</b>	<b>Funktion</b>
			blau	GND
			rosa	$U_B$
			braun	Analog Eingang
			weiß	Fehlerausgang
			grau	Analog GND
			gelb	RS232 RXD / CAN_L
			grün	RS232 TXD / CAN_H
			rot	3. Eingang
			<b>Standard Kabel</b>	
			PVC Mantel, 8 Litzen AWG 24, Anschlusskabel 1 Meter	
			<b>Achtung:</b>	
			Polarität beachten! Bei Falschanschluss wird die interne Sicherung ausgelöst. Diese darf nur werkseitig ersetzt werden!	
			<b>Hinweis:</b> Details zur Anschlussbelegung siehe Gerätehandbuch MCS	

### Kombinatorik

Präzisionsgetriebe / Spindeln	Encoder	Steuerungen	Leitungen / Zubehör
32A 32ALN 32/3 32/3 R 38A 38/1 38/1 S 38/2 38/2 S BS32-2.0		Integriert	Unser umfangreiches Zubehörangebot entnehmen Sie bitte dem Kapitel "Zubehör".