

Motion Controller

CiA402 servo drive, 4-Quadranten PWM
mit RS232, CANopen oder EtherCAT-Schnittstelle

MC 3602 B

Werte bei 22°C		MC 3602 B	
Versorgungsspannung Elektronik	U_P	6 ... 36	V DC
Versorgungsspannung Motor	U_{mot}	0 ... 36	V DC
PWM-Schaltfrequenz	f_{PWM}	100	kHz
Wirkungsgrad Elektronik	η	95	%
Max. Dauer-Ausgangsstrom ¹⁾	I_{cont}	2	A
Max. Spitzen-Ausgangsstrom ²⁾	I_{max}	6	A
Stromaufnahme der Elektronik (@ $U_P=24V$)	I_{el}	0,05	A
Betriebstemperaturbereich		-40 ... +85	°C
Masse		18	g

¹⁾ $I_{cont} = 3A @ U_{mot} = 24V$

²⁾ S2 Betrieb für max. 2s

Schnittstellen	MC 3602 B RS/CO	MC 3602 B ET
Konfiguration ab Motion Manager 7	RS232 / CANopen / USB	RS232 / USB
Feldbus	RS232 / CANopen	EtherCAT (nur mit zusätzlichem EtherCAT-Module EB MC ET ADDON)

Basisfunktionen

- Betrieb von Bürstenlos-, Schritt-, DC- und Linearmotoren.
- Unterstützte Gebersysteme: Absolutencoders, Inkrementalencoders (optisch oder magnetisch), Hallsensoren (digital oder analog), Tacho
- Positionierauflösung bei Verwendung von analogen Hallsensoren als Positionsgeber: 4096 Inkremente pro Umdrehung
- 3 Digitaleingänge, 2 Digitalausgänge, 2 Analogeingänge, flexibel konfigurierbar
- Sollwertvorgabe über Feldbus, Quadratursignal, Pulse and Direction oder analoge Eingänge
- Optional Stand Alone Betrieb über Anwenderprogramme in allen Schnittstellenversionen

Funktionsumfang

Betriebsarten	PP, PV, CSP, CSV, CST und Homing nach IEC 61800-7-201 bzw. IEC 61800-7-301 sowie Positions-, Drehzahl und Momentenregelung über analogen Sollwert oder Spannungssteller
Drehzahlbereich für Bürstenlosmotoren mit Polpaarzahl 1	0 min ⁻¹ ... 30 000 min ⁻¹ bei Sinuskommutierung (optional bis 60 000 min ⁻¹ bei Blockkommutierung)
Anwenderprogramme	Max. 8 Anwenderprogramme (BASIC), davon eines als Autostartfunktion
Zusatzfunktionen	Touch-Probe Eingang, Anschluss eines zweiten Inkrementalencoders, Ansteuerung einer Haltebremse
Anzeigen	LEDs zur Anzeige des Betriebszustands Trace als Recorder (Scope Funktion) oder Logger
Motortypen	DC, BL, Stepper- und Linearmotoren

