

# Motion Controller

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

## MC 3606 B

Werte bei 22°C		MC 3606 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	$\eta$	95	%
Max. Dauer-Ausgangsstrom	$I_{cont}$	6	A
Max. Spitzen-Ausgangsstrom <sup>1)</sup>	$I_{max}$	18	A
Stromaufnahme der Elektronik (@ $U_P=24V$ )	$I_{el}$	0,06	A
Betriebstemperaturbereich		-40 ... +85	°C
Masse		22	g

<sup>1)</sup> S2 Betrieb für max. 2s

Schnittstellen	MC 3606 B RS/CO	MC 3606 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
- Positionieraufösung 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 der Schnittstellenversion RS232

### 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 <sup>-1</sup> ... 30 000 min <sup>-1</sup> bei Sinuskommutierung (optional bis 60 000 min <sup>-1</sup> 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

