

Motion Controller

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

MCBL 3002 P

Werte bei 22°C		MCBL 3002 P	
Versorgungsspannung Elektronik	UB/UEL	8 30	V DC
Versorgungsspannung Motor 1)	/U _B	0 30	V DC
PWM-Schaltfrequenz	f _{РWМ}	78,12	kHz
Wirkungsgrad Elektronik	η	95	%
Max. Dauer-Ausgangsstrom	I cont	2	Α
Max. Spitzen-Ausgangsstrom 2)	I max	3	Α
Stromaufnahme der Elektronik (bei $U_B=24V$)	l el	0,04	Α
Betriebstemperaturbereich		-25 +85	°C
Masse		7	g

¹⁾ Nur verfügbar bei Option 3085 (getrennte Spannungsversorgung) ²⁾ S2 Betrieb für max. 5s

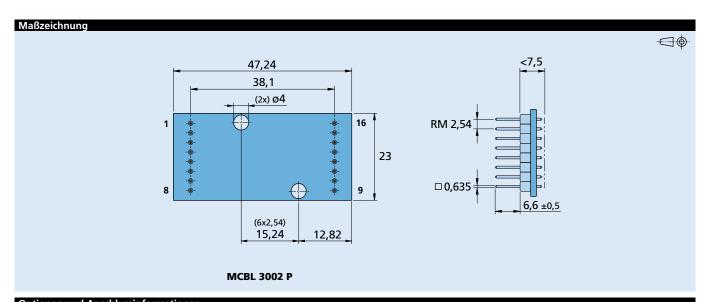
Schnittstellen	MCBL 3002 P RS	MCBL 3002 P CO
Schnittstelle	RS232	CAN (CiA)
Protokoll	FAULHABER - ASCII	CANopen

Basisfunktionen

- Unterstützte Gebersysteme: Analoge Hallsensoren
- Positionierauflösung bei Verwendung von analogen Hallsensoren als Positionsgeber: 3000 Inkremente pro Umdrehung
- Max. 3 Digitaleingänge, max. 1 Digitalausgang, 1 Analogeingang. Je nach Beschaltung sind nicht alle I/O`s verfügbar.
- Sollwertvorgabe über Feldbus, Quadratursignal, Pulse and Direction oder analoge Eingänge
- Optional Stand Alone Betrieb über Anwenderprogramme in der Schnittstellenversion RS232

Funktionsumfang	
Betriebsarten (Version RS)	Positions-, Geschwindigkeits- und Drehmomentregelung mit Sollwertvorgabe über Schnittstelle oder analog.
	Positionsregelung mit Gearing Mode oder Schrittmotorbetrieb. Betrieb als Servoverstärker im Spannungssteller-Modus
Betriebsarten (Version CO)	Profile Position Mode (PP), Profile Velocity Mode (PV), Homing Mode. Cyclic Synchronous Position Mode (CSP) nach IEC 61800-7-201 bzw. IEC 61800-7-301.
Drehzahlbereich für Bürstenlosmotoren mit Polpaarzahl 1	5 min ⁻¹ 30 000 min ⁻¹ (mit Sinuskommutierung)
Anwenderprogramme	Verfügbar in den Versionen mit RS232 Schnittstelle
Zusatzfunktionen	Überlastschutz für Elektronik und Motor, Selbstschutz vor Übertemperatur, Überspannungsschutz im Generatorbetrieb
Anzeigen	Trace als Logger
Motortypen	Bürstenlosmotoren mit analogen Hallsensoren und Polpaarzahl 1 oder 2





Optionen	und Anschlussinf	ormationen	
Beispiel z	ur Produktkennzei	chnung: MCBL 3002 P RS 3085	
Option	Ausführung	Beschreibung	Anschlüsse
			Nr. Funktion Nr. Funktion
3085	Versorgung	Getrennte Spannungsversorgung für Motor und Elektronik	1 TxD / CAN_H 9 Sensor A
			2 RxD / CAN_L 10 Sensor B
			3 AGND 11 Sensor C
			4 Fault 12 Ucc
			5 AnIn 13 SGND
			6 UB 14 Motor A
			7 GND 15 Motor B
			8 3. In 16 Motor C
			Hinweis:
			Details zur Anschlussbelegung siehe Gerätehandbuch

Kombinatorik		
Bürstenlose DC-Motoren	Leitungen / Zubehör	
0620 B 1218 B 1226 B 1628 B 2036 B 2232 BX4 2250 BX4 2444 B 3056 B 3242 BX4	Unser umfangreiches Zubehörtei- leangebot entnehmen Sie bitte dem Kapitel "Zubehör".	