

Motion Controller

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

MCLM 3006 S

Werte bei 22°C		MCLM 3006 S	
Versorgungsspannung Elektronik	U_B/U_{EL}	12 ... 30	V DC
Versorgungsspannung Motor ¹⁾	$-U_B$	0 ... 30	V DC
PWM-Schaltfrequenz	f_{PWM}	78,12	kHz
Wirkungsgrad Elektronik	η	95	%
Max. Dauer-Ausgangsstrom	I_{cont}	6	A
Max. Spitzen-Ausgangsstrom ²⁾	I_{max}	10	A
Stromaufnahme der Elektronik (bei $U_B=24V$)	I_{el}	0,06	A
Betriebstemperaturbereich		-40 ... +85	°C
Gehäusematerial		Zink, schwarz beschichtet	
Masse		160	g

¹⁾ Nur verfügbar bei Option 3085 (getrennte Spannungsversorgung)

²⁾ S2 Betrieb für max. 9s

Schnittstellen	MCLM 3006 S RS	MCLM 3006 S CF	MCLM 3006 S CO
Schnittstelle	RS232	CAN (FAULHABER Kanal)	CAN (CiA)
Protokoll	FAULHABER - ASCII	CANopen	CANopen

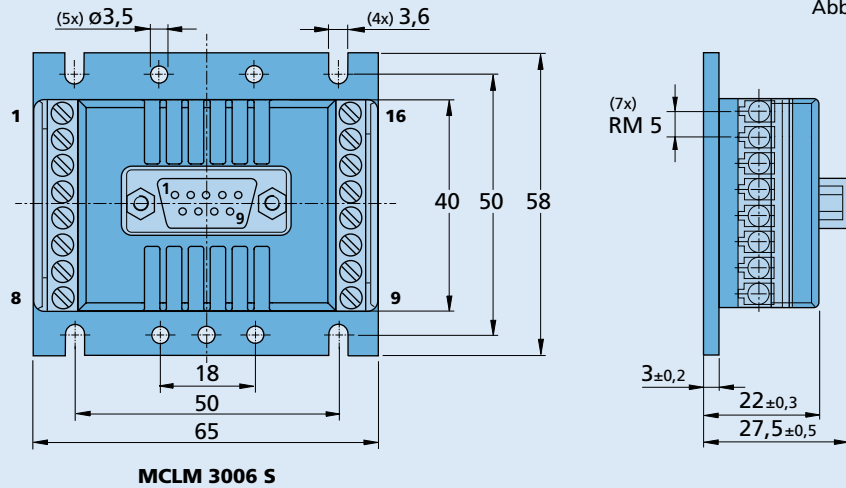
Basisfunktionen

- Betrieb von bürstenlosen linearen DC-Servomotoren
- Unterstützte Gebersysteme: Analoge Hallensoren
- Positionieraufösung bei Verwendung von analogen Hallensoren 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 und CF)	Positions-, Geschwindigkeits- und Drehmomentregelung mit Sollwertvorgabe über Schnittstelle oder analog. Positionsregelung mit Gearing Mode oder Schrittmotorbetrieb. Betrieb als Servoverstärker im Spannungssteller-Modus
Betriebsarten (Version CF und CO)	Profile Position Mode (PP), Profile Velocity Mode (PV), Homing Mode
Geschwindigkeitsbereich	2 mm/s ... 10 000 mm/s
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	Bürstenlose lineare DC-Servomotoren mit analogen Hallensoren

Maßzeichnung



Optionen und Anschlussinformationen

Beispiel zur Produktkennzeichnung: **MCLM 3006 S RS 3085**

Option	Ausführung	Beschreibung	Anschlüsse				
3085	Versorgung	Getrennte Spannungsversorgung für Motor und Elektronik	Nr.	Funktion	Nr.	Funktion	
			1	TxD / CAN_H	9	Sensor A	
			2	RxD / CAN_L	10	Sensor B	
			3	AGND	11	Sensor C	
			4	Fault	12	U _{cc}	
			5	AnIn	13	SGND	
			6	U _B	14	Motor A	
			7	GND	15	Motor B	
			8	3. In	16	Motor C	
			D-SUB Stecker				
			RS-232			CAN	
			Nr.	Funktion	Nr.	Funktion	
			2	RxD	2	CAN_L	
			3	TxD	3	GND	
			5	GND	5	-	
			7	-	7	CAN_H	
			Hinweis:				
			Details zur Anschlussbelegung siehe Gerätehandbuch MC.				

Kombinatorik

Lineare DC-Servomotoren	Leitungen / Zubehör		
LM 1247 ... 11 LM 1483 ... 11 LM 2070 ... 11	Unser umfangreiches Zubehörtelangebot entnehmen Sie bitte dem Kapitel „Zubehör“.		