

# Contrôleurs de mouvement

CiA402 servo drive, 4-quadrants PWM  
avec interface RS232, CANopen ou EtherCAT

## MC 3602 B

Valeurs à 22°C		MC 3602 B	
Tension d'alimentation pour l'électronique	$U_P$	6 ... 36	V DC
Tension d'alimentation pour le moteur	$U_{mot}$	0 ... 36	V DC
Fréquence de commutation PWM	$f_{PWM}$	100	kHz
Rendement de l'électronique	$\eta$	95	%
Courant de sortie en régime permanent max. <sup>1)</sup>	$I_{cont}$	2	A
Courant de pointe à la sortie max. <sup>2)</sup>	$I_{max}$	6	A
Courant de repos pour le système (@ $U_P=24V$ )	$I_{el}$	0,05	A
Température d'utilisation		-40 ... +85	°C
Masse		18	g

<sup>1)</sup>  $I_{cont} = 3A @ U_{mot} = 24V$

<sup>2)</sup> Mode S2 pendant max. 2s

Interface	MC 3602 B RS/CO	MC 3602 B ET
Configuration à partir de Motion Manager 7	RS232 / CANopen / USB	RS232 / USB
Bus de terrain	RS232 / CANopen	EtherCAT (uniquement avec module EB MC ET ADDON)


### Caractéristiques de base

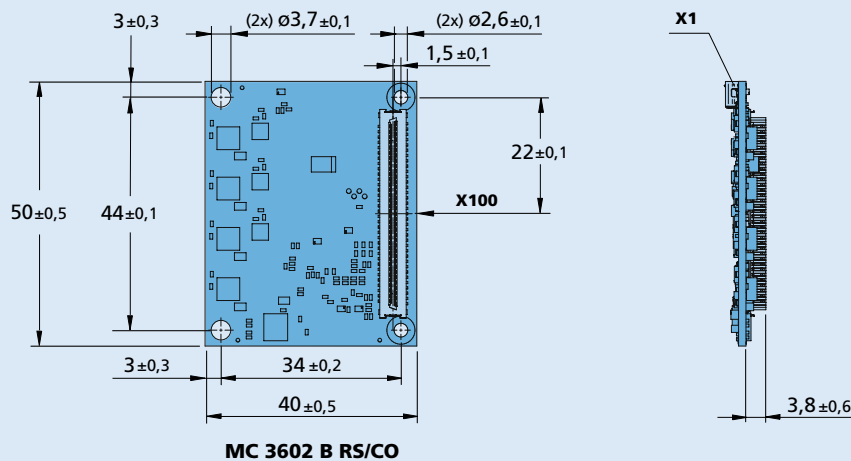
- Fonctionnement de moteurs sans balais, moteurs pas à pas, C.C. et linéaires.
- Codeurs pris en charge : codeurs absolus, codeurs incrémentaux (optiques ou magnétiques), capteurs à effet Hall (numériques ou analogiques), tachymètres.
- Résolution de positionnement en cas d'utilisation de capteurs analogiques à effet Hall comme codeur de position : 4096 incréments par tour
- 3 entrées numériques, 2 sorties numériques, 2 entrées analogiques, configurables avec flexibilité.
- Spécification de consigne via bus de terrain, signal en quadrature, impulsion et sens ou entrées analogiques
- Mode autonome en option au moyen des programmes utilisateurs dans toutes les versions d'interfaces

### Gamme des fonctions

Modes de fonctionnement	PP, PV, CSP, CSV, CST et Homing selon IEC 61800-7-201 et IEC 61800-7-301 ainsi que régulation de la position, de la vitesse de rotation et du moment par valeur nominale analogique ou dispositif de réglage de la tension
Plage de vitesses de rotation pour moteurs sans balais avec nombre de paires de pôles 1	0 min <sup>-1</sup> ... 30 000 min <sup>-1</sup> avec commutation sinusoïdale (en option jusqu'à 60 000 min <sup>-1</sup> avec commutation en bloc)
Programmes utilisateurs	8 programmes utilisateurs (BASIC) max., dont un en fonction autostart
Fonctions supplémentaires	Entrée de palpeur, raccordement d'un deuxième codeur, commande d'un frein d'arrêt
Affichages	LED pour l'affichage de l'état de fonctionnement. Trace pour enregistreur (fonction Scope) ou collecteur
Types de moteur	Moteurs C.C., moteurs pas à pas, sans balais et linéaires

### Dessin technique

Echelle réduite 



### Options et informations de connexion

Informations pour la commande exemple: **MC 3602 B RS/CO**

Options	Exécution	Description	Raccordement		
			No.	Fonction	Description
			X100	Connecteur USB Micro B	
			X100	Connecteur Micro carte à carte	Entrée/sortie analogiques et numériques, alimentation moteur et électronique, bus de terrain, phases du moteur, capteurs.
					Article Nr.:
				Carte d'évaluation MC3602 / MC3606 ET	6500.01903
				Module EtherCAT EB MC ET ADDON	6500.00494
					<b>Remarque:</b> pour les détails de l'affectation des raccordements, consulter le manuel de l'appareil MC 3602 B. Pour plus de détails sur les connexions et les fonctions de la carte mère, voir le manuel du MC 3602 B.

### Combinaison de produits

Moteurs C.C.	Moteurs C.C. sans balais	Servomoteurs C.C. linéaires	Moteurs pas à pas
1319 ... SR	1218 ... B	LM 0830 ... 01	DM0620
1331 ... SR	1226 ... B	LM 1247 ... 11	AM0820
1336 ... CXR	1628 ... B	LM 1483 ... 11	AM1020
1516 ... SR	1645 ... BHS	LM 2070 ... 11	DM1220
1524 ... SR	1660 ... BHS		AM1524
1717 ... SR	1660 ... BHT		AM2224
1724 ... SR	2036 ... B		AM2224R3
1727 ... CXR	2057 ... B		AM3248
1741 ... CXR	2214 ... BXT H		DM40100R
2224 ... SR	2232 ... BX4		
2232 ... SR	2250 ... BX4		
2237 ... CXR	2444 ... B		
2342 ... CR	3056 ... B		
2642 ... CR	3216 ... BXT H		
2642 ... CXR	3242 ... BX4		
2657 ... CR	3268 ... BX4		
2657 ... CXR	3564 ... B		
2668 ... CR			
3242 ... CR			
3257 ... CR			