

Contrôleurs de mouvement

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

MC 3606 B

Valeurs à 22°C		MC 3606 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	η	95	%
Courant de sortie en régime permanent max.	I_{cont}	6	A
Courant de pointe à la sortie max. ¹⁾	I_{max}	18	A
Courant de repos pour le système (@ $U_P=24V$)	I_{el}	0,06	A
Température d'utilisation		-40 ... +85	°C
Masse		22	g

¹⁾ Mode S2 pendant max. 2s

Interface	MC 3606 B RS/CO	MC 3606 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
- Fonctionnement autonome en option via des programmes utilisateur avec la version d'interface RS232

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 ⁻¹ ... 30 000 min ⁻¹ avec commutation sinusoïdale (en option jusqu'à 60 000 min ⁻¹ 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

