

Contrôleurs de mouvement

V3.0, 4-quadrants PWM
avec interface RS232, CANopen ou EtherCAT

MC 5004 P STO

Valeurs à 22°C		MC 5004 P STO	
Tension d'alimentation pour l'électronique	U_p	12 ... 50	V DC
Tension d'alimentation pour le moteur ¹⁾	U_{mot}	0 ... 50	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}	4	A
Courant de pointe à la sortie max. ²⁾	I_{max}	12	A
Courant de repos pour le système (à $U_p=24V$)	I_{el}	RS / CO: 0,06 ET: 0,07	A
Température ambiante autorisée (en fonction)		-5 ... 40	°C
Température ambiante autorisée (stockage)		-40 ... 85	°C
Masse		RS / CO: 28 ET: 52	g

¹⁾ Separate power supply not available in combination with Motherboard MB1 MC 5004 P STO

²⁾ Mode S2 pendant max. 1s

Interface	MC 5004 P STO RS/CO	MC 5004 P STO ET
Configuration à partir de Motion Manager 6.3	RS232 / USB	RS232 / USB
Bus de terrain	RS232 / CANopen	EtherCAT

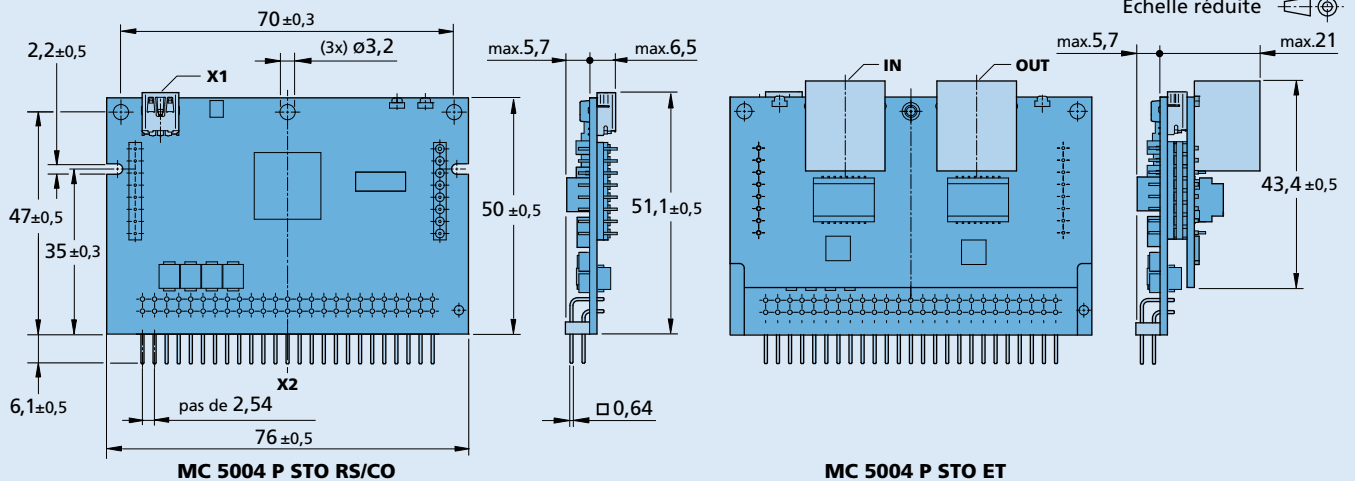
Caractéristiques de base

- Fonctionnement de moteurs sans balais et linéaires.
- Codeurs pris en charge : codeurs absolus (AES ou SSI), codeurs incrémentaux (optiques ou magnétiques), capteurs à effet Hall (numériques ou analogiques), tachymètres.
- Résolution de la position en cas d'utilisation de capteurs à effet Hall analogiques comme codeurs de position: 4096 incréments par tour.
- 4 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
- Désactivation sûre du couple au moyen d'un circuit de suppression sûre du couple (STO) normalisé intégré. Utilisation jusqu'au niveau de sécurité SIL 3 selon CEI 61800-5-2 et PL e selon EN ISO 13849-1.
- Probabilité de défauts $PFH^D = 4,57 \cdot 10^{-10}$ à un taux de demandes d'1 toutes les 8h. Activation par deux entrées redondantes, sorties à part pour l'indication du statut et des erreurs.

Gamme des fonctions


Modes de fonctionnement	PP, PV, PT, 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. sans balais et linéaires

Dessin technique



Options et informations de connexion

Informations pour la commande exemple: **MC 5004 P STO ET FC**

Options	Exécution	Description	Raccordement		
			No.	Fonction	Description
FC	EtherCAT IN/OUT 	Connecteur DIN, pour utilisation en combinaison avec câbles plats (voir chapitre "accessoires")	X1	Interface de paramétrage	USB
			X2	Interface contrôleur	Entrée/sortie analogiques et numériques, alimentation moteur et électronique, bus de terrain, phases du moteur, capteurs.
			IN	Bus de terrain	EtherCAT IN
			OUT	Bus de terrain	EtherCAT OUT
Remarque: pour les détails de l'affectation des raccordements, consulter le manuel de l'appareil MC 5004 STO.					

Combinaison de produits

Moteurs C.C. sans balais	Servomoteurs C.C. linéaires	Câbles / Accessoires	gamme d'accessoires au chapitre « Accessoires ».
1218 ... B 1226 ... B 1628 ... B 1660 ... BHT 2036 ... B 2057 ... B 2232 ... BX4 2250 ... BX4 2250 ... BX4 S 2444 ... B 3056 ... B 3242 ... BX4 3268 ... BX4	LM 0830 ... 01 LM 1247 ... 11 LM 1483 ... 11 LM 2070 ... 11	<p>Pour les produits de la gamme de contrôleurs MC 5004 STO, une vaste panoplie d'accessoires est disponible.</p> <p>Elle comporte une carte-mère à l'aide de laquelle un contrôleur peut fonctionner comme esclave en fonctionnement monoaxe.</p> <p>On y trouve également des câbles de raccordement pour l'alimentation du contrôleur et du moteur, des capteurs et des interfaces, de même que des lots de fiches pour le moteur et l'alimentation.</p> <p>Veuillez trouver notre large</p>	