

# Contrôleurs de mouvement

V2.5, 4-quadrants PWM  
avec interface RS232 ou CAN

## MCDC 3003 P

| Valeurs à 22°C                                      |              | MCDC 3003 P |      |
|---|--------------|-------------|------|
| Tension d'alimentation pour l'électronique          | $U_B/U_{EL}$ | 12 ... 30   | V DC |
| Tension d'alimentation pour le moteur <sup>1)</sup> | $-U_B$       | 0 ... 30    | V DC |
| Fréquence de commutation PWM                        | $f_{PWM}$    | 78,12       | kHz  |
| Rendement de l'électronique                         | $\eta$       | 95          | %    |
| Courant de sortie en régime permanent max.          | $I_{cont}$   | 3           | A    |
| Courant de pointe à la sortie max. <sup>2)</sup>    | $I_{max}$    | 10          | A    |
| Courant de repos pour le système (à $U_B=24V$ )     | $I_{el}$     | 0,06        | A    |
| Température d'utilisation                           |              | -40 ... +85 | °C   |
| Masse   |              | 18          | g    |

<sup>1)</sup> Disponible uniquement avec l'option 3085 (tension d'alimentation séparée)

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

| Interface | MCDC 3003 P RS    | MCDC 3003 P CF        | MCDC 3003 P CO |
|-----------|-------------------|-----------------------|----------------|
| Interface | RS232             | CAN (canal FAULHABER) | CAN (CiA)      |
| Protocole | FAULHABER - ASCII | CANopen               | CANopen        |

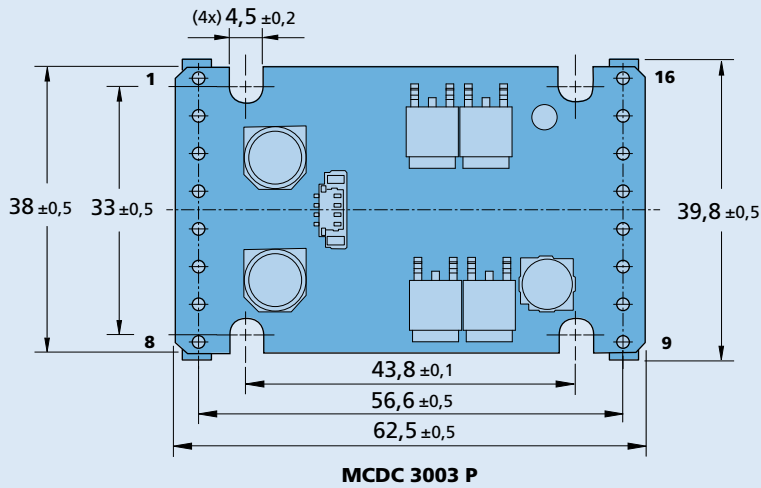
### Caractéristiques de base

- Fonctionnement de micromoteurs C.C. à balais
- Systèmes de capteurs pris en charge : codeurs incrémentaux
- Résolution de positionnement par tour selon le type de codeur utilisé
- 5 entrées numériques max., 1 sortie numérique max., 1 entrée analogique. Toutes les E/S ne sont pas disponibles en fonction du câblage
- 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 opératoires (versions RS et CF) | Contrôle de position, de vitesse et de couple avec spécification de consigne par interface ou de manière analogique.<br>Contrôle de position avec mode engrenages ou mode moteur pas à pas.<br>Mode servoamplificateur par contrôle de la tension |
| Modes opératoires (versions CF et CO) | Profile Position Mode (PP), Profile Velocity Mode (PV), Homing Mode.  |
| Gamme de vitesse                      | 5 min <sup>-1</sup> ... 30 000 min <sup>-1</sup>  |
| Programmes utilisateurs               | Disponibles pour les versions avec interface RS232  |
| Fonctions supplémentaires             | Protection de surcharge pour le circuit électronique et le moteur, Protection contre la surchauffe, Protection contre les surtensions en mode générateur  |
| Affichages                            | Trace en tant qu'enregistreur   |
| Types de moteur                       | Micromoteurs C.C. à balais avec codeurs incrémentaux  |

### Dessin technique



### Options et informations de connexion

Informations pour la commande exemple: **MCDC 3003 P RS 3085**

| Options | Exécution    | Description  | Connexions       |                    |
|---------|--------------|--|------------------|--------------------|
|         |              |  | No. Fonction     | No. Fonction       |
| 3085    | Alimentation | Alimentation électrique séparée pour le moteur et l'électronique | 1 TxD / CAN_H    | 9 5. In            |
|         |              |  | 2 RxD / CAN_L    | 10 4. In           |
|         |              |  | 3 AGND           | 11 Ch A            |
|         |              |  | 4 Fault          | 12 Ch B            |
|         |              |  | 5 AnIn           | 13 U <sub>CC</sub> |
|         |              |  | 6 U <sub>B</sub> | 14 SGND            |
|         |              |  | 7 GND            | 15 Mot +           |
|         |              |  | 8 3. In          | 16 Mot -           |

Courant max. recommandé pour opération continue:  
3A (à température ambiante de 22 °C)

**ATTENTION:** la coupure en cas de surchauffe n'est pas garantie!

**Remarque:** pour les détails de l'affectation des raccordements, consulter le manuel de l'appareil MC.

### Combinaison de produits

#### Moteurs C.C.

1741 ... CXR  
2224 ... SR  
2230 ... S  
2232 ... SR  
2233 ... S  
2237 ... CXR  
2342 ... CR  
2642 ... CR  
2642 ... CXR  
2657 ... CR  
2657 ... CXR  
2668 ... CR  
3242 ... CR  
3257 ... CR  
3272 ... CR

#### Câbles / Accessoires

Veuillez trouver notre large gamme d'accessoires au chapitre « Accessoires ».