

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 ¹⁾	$-U_B$	0 ... 30	V DC
Fréquence de commutation PWM	f_{PWM}	78,12	kHz
Rendement de l'électronique	η	95	%
Courant de sortie en régime permanent max.	I_{cont}	3	A
Courant de pointe à la sortie max. ²⁾	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

¹⁾ Disponible uniquement avec l'option 3085 (tension d'alimentation séparée)

²⁾ Mode S2 pendant max. 2s

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

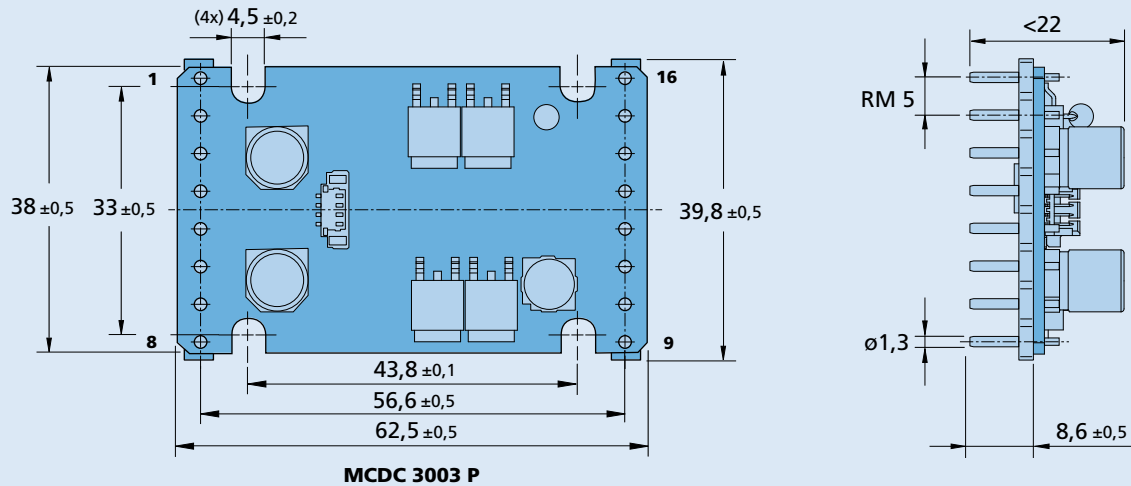
Caractéristiques de base

- 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)	Contrôle de position, de vitesse et de couple avec spécification de consigne par interface ou de manière analogique. Contrôle de position avec mode engrenages ou mode moteur pas à pas. Mode servoamplificateur par contrôle de la tension
Modes opératoires (version CO)	Profile Position Mode (PP), Profile Velocity Mode (PV), Homing Mode.
Gamme de vitesse	5 min ⁻¹ ... 30 000 min ⁻¹
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_{CC}
			6 U_B	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.	Câbles / Accessoires
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	Veuillez trouver notre large gamme d'accessoires au chapitre « Accessoires ».