

# Contrôleurs de mouvement

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

## MCDC 3006 S

Valeurs à 22°C		MCDC 3006 S	
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.	$I_{cont}$	6	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
Matériau du boîtier		zinc, anodisé noir	
Masse		160	g

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

<sup>2)</sup> Mode S2 pendant max. 9s

Interface	MCDC 3006 S RS	MCDC 3006 S CF	MCDC 3006 S 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. Contrôle de position avec mode engrenages ou mode moteur pas à pas. 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

