

Contrôleurs de mouvement

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

MCLM 3002 S

| Valeurs à 22°C | | MCLM 3002 S | |
|---|--------------|---------------------------|------|
| Tension d'alimentation pour l'électronique | U_B/U_{EL} | 8 ... 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} | 2 | A |
| Courant de pointe à la sortie max. ²⁾ | I_{max} | 3 | A |
| Courant de repos pour le système (à $U_B=24V$) | I_{el} | 0,04 | A |
| Température d'utilisation | | -25 ... +85 | °C |
| Matériau du boîtier | | Polymere thermoplastische | |
| Masse | | 16 | g |

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

²⁾ Mode S2 pendant max. 5s

| Interface | MCLM 3002 S RS | MCLM 3002 S CF | MCLM 3002 S CO |
|-----------|-------------------|-----------------------|----------------|
| Interface | RS232 | CAN (canal FAULHABER) | CAN (CiA) |
| Protocole | FAULHABER - ASCII | CANopen | CANopen |

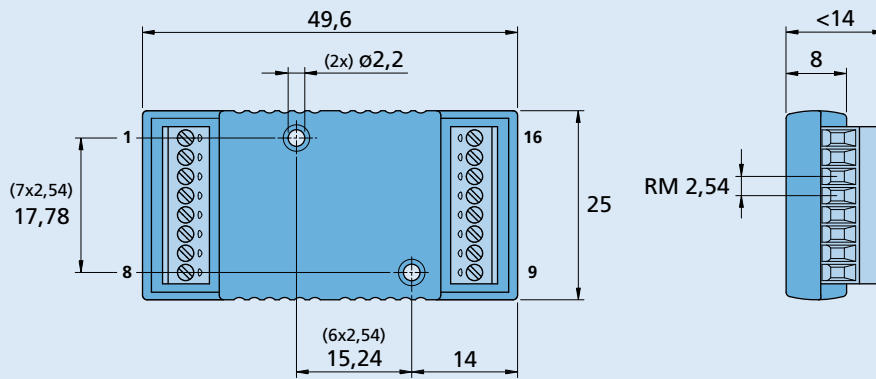
Caractéristiques de base

- Fonctionnement de servomoteurs C.C. linéaires sans balais
- Systèmes de capteurs pris en charge : capteurs analogiques à effet Hall
- Résolution de positionnement en cas d'utilisation de capteurs analogiques à effet Hall comme codeur de position: 3000 incréments par tour
- 3 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. |
| Modes opératoires (version CO) | Mode de position synchrone cyclique (CSP) selon CEI 61800-7-201 ou CEI 61800-7-301 |
| Gamme de vitesse | 2 mm/s ... 10 000 mm/s |
| 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 | Servomoteurs C.C. linéaires sans balais avec capteurs à effet Hall analogiques |

Dessin technique



MCLM 3002 S

Options et informations de connexion

Informations pour la commande exemple: **MCLM 3002 S 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 Sensor A |
| | | | 2 RxD / CAN_L | 10 Sensor B |
| | | | 3 AGND | 11 Sensor C |
| | | | 4 Fault | 12 U _{CC} |
| | | | 5 AnIn | 13 SGND |
| | | | 6 U _B | 14 Motor A |
| | | | 7 GND | 15 Motor B |
| | | | 8 3. In | 16 Motor C |

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

Combinaison de produits

| Servomoteurs C.C. linéaires | Câbles / Accessoires |
|--|--|
| LM 0830 ... 01 LM 1247 ... 11 LM 1483 ... 11 | Veillez trouver notre large gamme d'accessoires au chapitre « Accessoires ». |