

# Contrôleurs de vitesse

## 4-quadrants PWM configurable par ordinateur

### SC 5004 P

Valeurs à 22°C		SC 5004 P	
Tension d'alimentation pour l'électronique	$U_p$	6 ... 50	V DC
Tension d'alimentation pour le moteur	$U_{mot}$	0 ... 50	V DC
Fréquence de commutation PWM <sup>1)</sup>	$f_{PWM}$	96	kHz
Rendement de l'électronique	$\eta$	95	%
Courant de sortie en régime permanent max.	$I_{cont}$	4	A
Courant de pointe à la sortie max. <sup>2)</sup>	$I_{max}$	8	A
Courant de repos pour le système (à $U_p=24V$ )	$I_{el}$	0,1	A
Température d'utilisation		-25 ... +60	°C
Masse		14	g

<sup>1)</sup> pour moteurs C.C. sans balais et sans capteurs de Hall:  $f_{PWM} = 24$  kHz

<sup>2)</sup> Mode S2 pendant max. 6s

#### Interface

Configuration des spécifications de consigne, du mode opératoire et des paramètres du contrôleur via l'adaptateur de programmation USB pour contrôleur de vitesse.

Remarque : l'adaptateur de programmation ne peut pas être directement raccordé dans cette version du contrôleur de vitesse.

#### Caractéristiques de base

Fonctionnement à vitesse contrôlée des :

- Micromoteurs C.C. fonctionnant avec codeurs incrémentaux
- Servomoteurs C.C. sans balais fonctionnant avec capteurs numériques ou analogiques à effet Hall

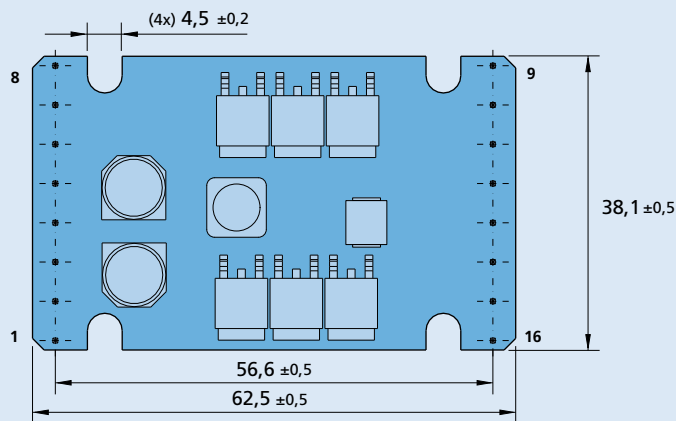
- Servomoteurs C.C. sans balais fonctionnant avec capteurs numériques à effet Hall et codeurs incrémentaux
- Servomoteurs C.C. sans balais fonctionnant avec codeurs absolus

Remarque:  
Pour la version, voir Options et informations de raccordement.

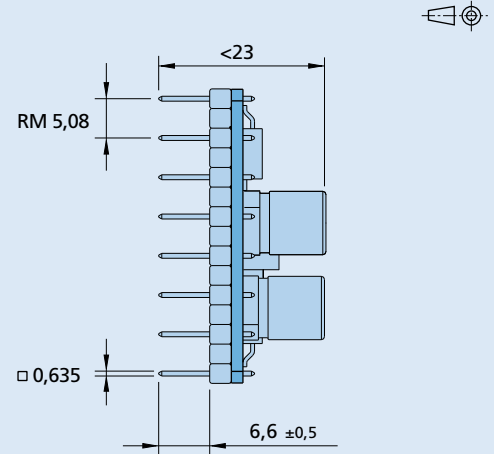
#### Gamme des fonctions

Description	Fonctionnement intermittent avec jusqu'au double du courant continu. Alimentation électrique séparée pour le moteur et l'électronique. Contrôle de vitesse intégré au moyen d'un régulateur PI. Entrée de consigne pour la vitesse via PWM ou tension analogique. Entrée de commutation pour définir le sens de rotation du moteur. Sortie numérique pouvant être programmée comme sortie de fréquence ou sortie de défaut
Fonctions supplémentaires	Limitation en courant intégrée pour la protection contre la surchauffe. Fonctionnement comme régulateur de tension ou en mode à vitesse de rotation fixe en option.

### Dessin technique



SC 5004 P



### Options et informations de connexion

Informations pour la commande exemple: **SC 5004 P 3530**

Options	Exécution	Description	Connexions	
			No. Fonction	No. Fonction
4763	BL	Codeur absolu 2-pôles moteurs	1 $U_p$	9 Mot C
4289	BL	Capteurs analogiques à effet Hall 2-pôles moteurs	2 $U_{mot}$	10 Mot B
3980	BL	Codeur absolu 4-pôles moteurs	3 GND	11 Mot A
4764	BL	Capteurs analogiques à effet Hall 4-pôles moteurs	4 $U_{rsoll}$	12 SGND
3530	BL	Capteurs digitaux à effet Hall 2-pôles moteurs	5 DIR	13 $V_{cc}$
3531	DC	Codeur incrémental	6 FG	14 Sens C
4475	BL	Capteurs digitaux à effet Hall + codeur incrémental	7 IO 2	15 Sens B
4476	BL	Capteurs digitaux à effet Hall + brake/enable	8 IO 1	16 Sens A
6339	BL	Capteurs digitaux à effet Hall 4-pôles moteurs		
6340	BL	Capteurs digitaux à effet Hall 14-pôles moteurs		

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

### Combinaison de produits

Moteurs C.C.	Moteurs C.C. sans balais	Câbles / Accessoires
2237 ... CXR	1645 ... BHS	Veuillez trouver notre large gamme d'accessoires au chapitre « Accessoires ».
2342 ... CR	1660 ... BHS	
2642 ... CR	1660 ... BHT	
2642 ... CXR	2036 ... B	
2657 ... CR	2057 ... B	
2657 ... CXR	2057 ... BA	
2668 ... CR	2232 ... BX4	
3242 ... CR	2250 ... BX4	
3257 ... CR	2250 ... BX4 S	
3272 ... CR	2444 ... B	
3863 ... CR	3056 ... B	
3890 ... CR	3242 ... BX4	
	3268 ... BX4	
	3564 ... B	
	4221 ... BXT R	
	4221 ... BXT H	
	4490 ... B	
	4490 ... BS	