

Contrôleur de mouvement

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

Combinaison avec:
Servomoteurs C.C. sans balais
avec capteurs à effet Hall analogiques

Série MCBL 3006

		MCBL 3006 S	
Tension d'alimentation	U_B	12 ... 30	V DC
Fréquence de commutation PWM	f_{PWM}	78,12	kHz
Rendement	η	95	%
Courant de sortie en régime permanent max. ¹⁾	I_{dauer}	6	A
Courant de pointe à la sortie max.	I_{max}	10	A
Courant total de repos	I_{el}	0,06	A
Gamme de vitesse		5 ... 30 000	min ⁻¹
Période d'échantillonnage	N	200	µs
Résolution du codeur avec capteurs Hall linéaires		≤ 3 000	lignes/tour
Résolution avec codeur extérieur		≤ 65 535	lignes/tour
Entrée/sortie (partiellement à configuration libre)		3	
Mémoire programme: ²⁾			
– capacité de la mémoire		3,3	kWord
– nombre d'instructions		ca. 1 000	instructions
Gamme de température de fonctionnement		– 40 ... + 85	°C
Matériau du boîtier		zinc, anodisé noir	
Poids		160	g

¹⁾ à température ambiante de 22°C

²⁾ seulement pour la version avec interface sérielle

Informations pour connexions

Connexion communications:				
Interface		RS232	CAN	
Standard de communication		FAULHABER - ASCII	CANopen	
Vitesse de transfert RS232 max.		115 200		baud
Vitesse de transfert CAN max.			1	Mbit/s
Connexion 3 "AGND":				
– GND analogique		masse analogique		
– entrée digitale codeur externe		canal B		
	R_{In}	10		kΩ
	f	≤ 400		kHz
Connexion 4 "Fault":				
– entrée digitale	R_{In}	100		kΩ
– sortie digitale (collecteur ouvert)	U	≤ U_B		V
	I	≤ 30		mA
	Etat « 0 »	mise à la masse GND		
	Etat « 1 »	haut-impédance		
sortie de défaut	pas d'erreur	mise à la masse GND		
	erreur	haut-impédance		
sortie signal	f	≤ 2		kHz
	résolution	1...255		lignes/tour
Connexion 5 "AnIn":				
– entrée analogique commande de vitesse	U_{In}	"AGND" comme GND		
– entrée digitale commande de vitesse PWM	f	± 10		V
	T	100 ... 2 000		Hz
		50% ± 0 min ⁻¹		
codeur externe		canal A		
	f	≤ 400		kHz
fréquence en régime pas à pas	f	≤ 400		kHz
	R_{In}	5		kΩ
Connexion 6 "U_B":		U_B	12 ... 30	V DC
Connexion 7 "GND":			masse	
Connexion 8 "3. In":				
– entrée digitale	R_{In}	22		kΩ
– Alimentation électronique	U_{EL}	12 ... 30		V DC

Informations pour connexions

Connexion 9-11 „Capteur A, B, C“:

Entrée capteur Hall	Capteur A	Capteur Hall A	
	Capteur B	Capteur Hall B	
	Capteur C	Capteur Hall C	

 U_{In}
 ≤ 5

V

Connexion 12 „U_{cc}“:

Tension de sortie pour utilisation externe ¹⁾

Courant de charge

 U_{Out}
 I_{Out}

5

 ≤ 60

V

mA

Connexion 13 „SGND“:

Signal GND

Signal masse

Connexion 14-16 „Moteur A, B, C“:

Connexion moteur

Moteur A

Moteur B

Moteur C

Phase A

Phase B

Phase C

 U_{Out}
 f_{PWM}

0 ... U_B

78,12

V DC

kHz

¹⁾ Par exemple: capteur Hall

Le niveau des entrées digitales (PLC ou TTL) peut être changé par l'interface (voir manuel d'instruction).

Standard (PLC): bas 0...7V / haut 12,5V... U_B , TTL: bas 0...0,5V / haut 3,5V... U_B

Information connecteur D-SUB

Connexion D-SUB:

Pin 2	RS232	CAN
Pin 3	RxD	CAN-L
Pin 5	TxD	GND
Pin 7	GND	-
	-	CAN-H

Options

- Tension d'alimentation séparée (option nr. 3085)

Accessories

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

Informations pour commande

- Exemple:

MCBL 3006 S RS (RS232)

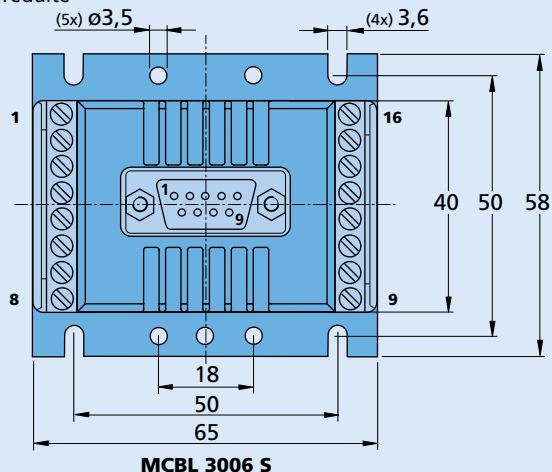
MCBL 3006 S CF (CANopen avec CAN FAULHABER)

MCBL 3006 S CO (CANopen CiA)

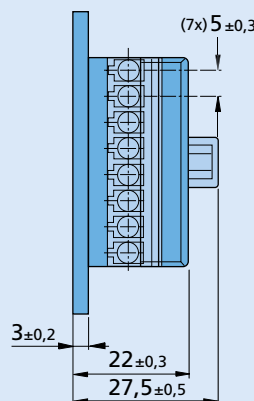
Dessin coté et informations de branchement MCBL 3006 S



Echelle réduite



MCBL 3006 S



Alimentation

Nr.	Fonction
1	TxD / CAN_H
2	RxD / CAN_L
3	AGND
4	Fault
5	AnIn
6	U_B
7	GND
8	3. In

Branchement moteur

Nr.	Fonction
9	Sensor A
10	Sensor B
11	Sensor C
12	U _{cc}
13	SGND
14	Motor A
15	Motor B
16	Motor C