

# モーションコントローラ

## V2.5、4 クオドラント PWM

### RS232 または CAN インタフェース

#### MCBL 3003 P AES

周囲温度22°C時		MCBL 3003 P AES	
回路への電源	$U_B/U_{EL}$	12 ... 30	V DC
モータへの電源 <sup>1)</sup>	$-/U_B$	0 ... 30	V DC
PWMスイッチング周波数	$f_{PWM}$	78,12	kHz
効率	$\eta$	95	%
最大連続出力電流	$I_{cont}$	3	A
最大ピーク出力電流 <sup>2)</sup>	$I_{max}$	10	A
合計スタンバイ電流 (at $U_B=24V$ )	$I_{el}$	0,06	A
動作温度範囲		-40 ... +85	°C
重量		18	g

<sup>1)</sup> オプション3085にのみ使用可能(個別の電源)

<sup>2)</sup> maxについてS2モード。2秒

インターフェース	MCBL 3003 P AES RS	MCBL 3003 P AES CF	MCBL 3003 P AES CO
プロトコル	RS232 FAULHABER - ASCII	FAULHABERチャンネルのCAN CANopen	CAN (CiA) CANopen

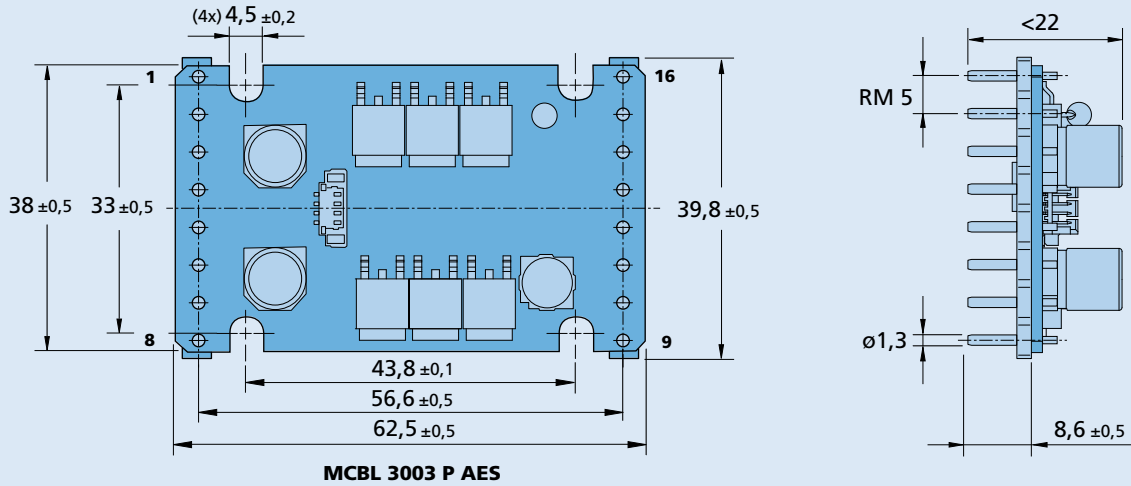
#### 基本の機能

- 2-ピンおよび4-ピンのブラシレスモータ
- 対応するセンサシステム:アブソリュート エンコーダ AES-4096/AESM-4096
- アブソリュート エンコーダを位置エンコーダに使用した場合の位置決め分解能: 回転ごとに4096ステップ
- 最大3デジタル入力、最大1デジタル入力・1アナログ入力。配線によってI/O使用可能
- フィールドバスを介したセットポイント仕様、直角位相、パルスおよび方向入力またはアナログ入力
- オプションで、RS232インターフェースバージョンによるアプリケーションプログラムを介したスタンドアロン操作

#### 機能範囲

オペレーティングモード (RSおよびCF バージョン)	インターフェースを介し、またはアナログによりセットポイント仕様を指定することによる位置、速度およびトルク制御。 ギアモードまたはステッピングモータの操作によるポジション制御。 電圧コントローラモードでサーボアンプとして作動
操作モード (CFおよびCOバージョン)	Profile Position Mode (PP), Profile Velocity Mode (PV), Homing Mode.
スピード範囲	5 min <sup>-1</sup> ... 30 000 min <sup>-1</sup> (正弦コミュテーション)
アプリケーションプログラム	RS232インターフェース付きバージョンで使用可能
追加機能	エレクトロニクスおよびモータの過負荷保護過熱からの自己保護、ジェネレータの過電圧保護モード
インジケータ	ロガーとしてトレース
モータタイプ	アブソリュート エンコーダ付き2-ピンおよび4-ピンBLモーター

### 寸法図



### オプションと接続情報

製品名の例：MCBL 3003 P AES RS 3085

オプション	種類	説明	接続	
			番号 機能	番号 機能
3085	分離電源	モータとエレクトロニクスに対する分離電源	1 TxD / CAN_H	9 Sensor A / DATA
			2 RxD / CAN_L	10 Sensor B / $\overline{CS}$
			3 AGND	11 Sensor C / CLK
			4 Fault	12 Ucc
			5 AnIn	13 SGND
			6 U <sub>B</sub>	14 Motor A
			7 GND	15 Motor B
			8 3. In	16 Motor C

連続運転の際、推奨される最大電流は3Aです。(22°Cの周囲温度にて)  
**注意:** サーマル・シャットダウンは保証されません。

**注:** 接続割り当ての詳細については、MCの装置マニュアルをご覧ください。

### 製品接続

製品接続	ケーブル/アクセサリ
ブラシレスDCモータ  0824 ... B 1028 ... B 2232 ... BX4 2250 ... BX4 3242 ... BX4 3268 ... BX4	弊社の幅広いアクセサリについては、「アクセサリ」のチャプターをご参照ください。