

NEW

运动控制器

CiA402 servo drive, PWM 输出, 四象限控制带 RS232, CANopen 或 EtherCAT 通讯接口

MC 3602 B

在22° C值	MC 3602 B	
驱动器供电电压	U_p	6 ... 36 V DC
电机供电电压	U_{mot}	0 ... 36 V DC
PWM 开关频率	f_{PWM}	100 kHz
驱动器电路效率	η	95 %
最大连续输出电流 ¹⁾	I_{cont}	2 A
最大峰值输出电流 ²⁾	I_{max}	6 A
驱动电路待机电流 (电压 $U_p=24V$)	I_{el}	0,05 A
工作温度范围		-40 ... +85 ° C
重量		18 g

¹⁾ $I_{cont} = 3A @ U_{mot} = 24V$

²⁾ S2运行最多2秒

接口	MC 3602 B RS/CO	MC 3602 B ET
连接Motion Manager7配置	RS232 / CANopen / USB	RS232 / USB
现场总线	RS232 / CANopen	EtherCAT (仅适用于附加EtherCAT 模块EB MC ET ADDON)


基本功能

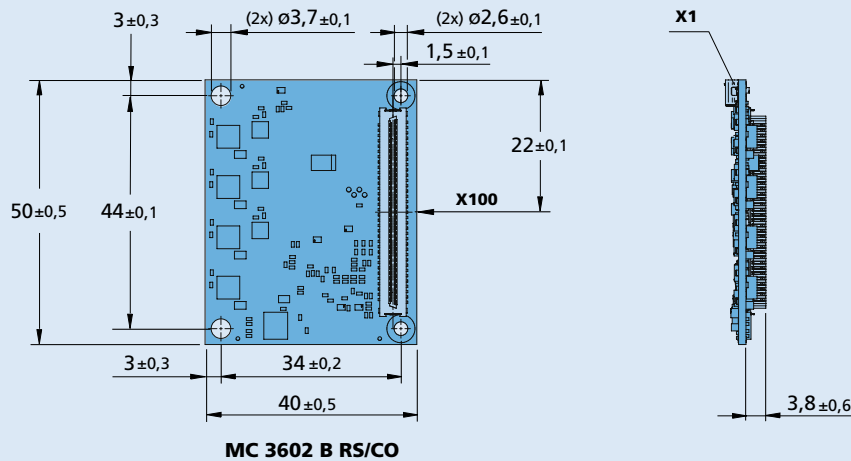
- 驱动无刷、步进电机、直流和直线电机。
- 支持的传感器系统：绝对值编码器，增量编码器（光电或磁电式）、霍尔传感器（数字或模拟）、测速发电机。
- 使用模拟霍尔传感器作为位置编码器时的位置分辨率：每转4096个增量
- 3个数字输入端、2个数字输出端、2个模拟输入端、可灵活设置。
- 通过现场总线，正交信号，脉冲和方向或模拟输入端确定目标参数设定值
- 所有版本均支持脱机运动程序

功能范围

工作模式	PP、PV、CSP、CSV、CST和寻零模式（符合IEC 61800-7-201和IEC 61800-7-301标准）也可通过模拟信号给定目标位置、转速和转矩，还支持纯功放模式，作为伺服放大器使用。
一对磁极的无刷电机转速范围	正弦波换向时0min ⁻¹ 至30000min ⁻¹ (或者方波换向时最高60000min ⁻¹)
运动程序	最多存入8段独立程序（BASIC），可设定其中一个开机后自动运行。
附加功能	探针输入、接入第二增量式编码器，制动控制。
状态指示与参数解析	LED指示状态，支持直采和选采两种数据采集功能。
电机类型	直流、步进电机，无刷和直线电机

尺寸图

按比例缩小 



选件和连接信息

订货代码示例: MC 3602 B RS/CO

代码	类型	说明	接线表	说明	
			X	USB Micro B连接器	
			X100	Micro board to board连接器	模拟和数字输入/输出端、驱动电路和电机电源、现场总线、电机相线和传感器
			母板 MC3602 / MC3606 ET	配件号: 6500.01903	
			母板 MC3602	6500.01925	
			EtherCAT模块 EB MC ET ADDON	6500.00494	
			提示: 插针接口的定义, 请参阅MC 3602 B操作手册。 关于主板接口和功能的详细信息请参阅MC 3602 B设备手册		

适配部件

直流电机	直流无刷电机	线性直流伺服电机	步进电机
1319 ... SR	1218 ... B	LM 0830 ... 01	DM0620
1331 ... SR	1226 ... B	LM 1247 ... 11	AM0820
1336 ... CXR	1628 ... B	LM 1483 ... 11	AM1020
1516 ... SR	1645 ... BHS	LM 2070 ... 11	DM1220
1524 ... SR	1660 ... BHS		AM1524
1717 ... SR	1660 ... BHT		AM2224
1724 ... SR	2036 ... B		AM2224R3
1727 ... CXR	2057 ... B		AM3248
1741 ... CXR	2214 ... BXT H		DM40100R
2224 ... SR	2232 ... BX4		
2232 ... SR	2250 ... BX4		
2237 ... CXR	2444 ... B		
2342 ... CR	3056 ... B		
2642 ... CR	3216 ... BXT H		
2642 ... CXR	3242 ... BX4		
2657 ... CR	3268 ... BX4		
2657 ... CXR	3564 ... B		
2668 ... CR			
3242 ... CR			