

# Systèmes de contrôle du mouvement

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

96 mNm

48 W

## 3268 ... BX4 Cx

Valeurs à 22°C et à tension nominale		3268 G	024BX4 Cx	
Tension d'alimentation pour l'électronique	$U_B/U_{EL}$		12 ... 30	V DC
Tension d'alimentation pour le moteur <sup>1)</sup>	$-/U_B$		0 ... 30	V DC
Tension nominale pour le moteur	$U_N$		24	V
Vitesse à vide (à $U_N$ )	$n_0$		5 000	min <sup>-1</sup>
Couple de pointe (operation S2 pour max. 6s)	$M_{max}$		192	mNm
Constante de couple	$k_M$		43,5	mNm/A
Fréquence de commutation PWM	$f_{PWM}$		78	kHz
Rendement de l'électronique	$\eta$		95	%
Courant de repos pour le système (@ $U_B=24V$ )	$I_{el}$		0,055	A
Gamme de vitesse (jusqu'à 30V)			1 ... 6 400	min <sup>-1</sup>
Paliers de l'arbre		roulements à billes précontraints		
Charge max. sur l'arbre:				
- diamètre de l'arbre		5		mm
- radiale à 3 000 min <sup>-1</sup> (5 mm de la flasque frontale)		50		N
- axiale à 3 000 min <sup>-1</sup> (pression / traction)		5		N
- axiale à l'arrêt (pression / traction)		50		N
Jeu de l'arbre:				
- radial		≤ 0,015		mm
- axial		= 0		mm
Température d'utilisation		-40 ... +100		°C
Matériau du boîtier		moteur: acier inoxydable; boîtier du contrôleur: zinc, anodisé noir		
Masse		460		g

<sup>1)</sup> Disponible uniquement avec l'option 2993 (tension d'alimentation séparée)

### Valeurs nominales en service permanent

Couple nominal	$M_N$	96	mNm
Courant nominal (limite thermique)	$I_N$	2,38	A
Vitesse nominale	$n_N$	3 900	min <sup>-1</sup>

### Interface / Gamme des fonctions

	... CS	... CO
Configuration à partir de Motion Manager 5.0	RS232	CANopen
Bus de terrain	RS232	CANopen
Modes de fonctionnement (CS)	Régulation de la position, de la vitesse et du couple par interface ou spécification analogique de la valeur de consigne. Fonctionnement comme servo-amplificateur en mode de régulateur de tension.	
Modes de fonctionnement (CO)	Profile Position Mode (PP), Profile Velocity Mode (PV), Homing Mode.	
Gamme de vitesse	Voir le diagramme du moteur	
Programmes utilisateurs, (CS)	Des séquences de commande venant de la commande du mouvement et de contrôle peuvent être mémorisées directement comme programmes utilisateur dans le contrôleur. Permet le fonctionnement autonome sans interface de communication connectée.	
Fonctions supplémentaires	Protection de surcharge pour le circuit électronique et le moteur, Protection contre la surchauffe, Protection contre les surtensions en mode générateur	

#### Remarque:

Le diagramme représente la gamme de points de fonctionnement possibles pour une température ambiante donnée de 22°C.

Le schéma indique la vitesse recommandée par rapport au couple disponible sur l'arbre de sortie, il comprend également la flasque de montage en plastique ou métal (Procédure de montage: IM B 5).

La droite montre le point de travail à tension maximale. Tous les points de travail au dessus de cette droite exigeront une tension d'alimentation  $U_{mot} > U_N$ .



