

## 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	$\eta$	95 %
最大连续输出电流 <sup>1)</sup>	$I_{cont}$	2 A
最大峰值输出电流 <sup>2)</sup>	$I_{max}$	6 A
驱动电路待机电流 (电压 $U_p=24V$ )	$I_{el}$	0,05 A
MTTF <sup>3)</sup>		450 000 h
工作温度范围		-40 ... +85 ° C
重量		18 g

<sup>1)</sup>  $I_{cont} = 3A @ U_{mot} = 24V$

<sup>2)</sup> S2运行最多2秒

<sup>3)</sup> MTTF: 最大工作条件下的“平均无故障时间”

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 <sup>-1</sup> 至30000min <sup>-1</sup> (或者方波换向时最高60000min <sup>-1</sup> )
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

