

# Motion Controller

CiA402 servo drive, 4-Quadranten PWM  
mit RS232, CANopen oder EtherCAT-Schnittstelle

## MC 3602 B

| Werte bei 22°C                              |            | MC 3602 B   |      |
|---------------------------------------------|------------|-------------|------|
| Versorgungsspannung Elektronik              | $U_P$      | 6 ... 36    | V DC |
| Versorgungsspannung Motor                   | $U_{mot}$  | 0 ... 36    | V DC |
| PWM-Schaltfrequenz                          | $f_{PWM}$  | 100         | kHz  |
| Wirkungsgrad Elektronik                     | $\eta$     | 95          | %    |
| Max. Dauer-Ausgangsstrom <sup>1)</sup>      | $I_{cont}$ | 2           | A    |
| Max. Spitzen-Ausgangsstrom <sup>2)</sup>    | $I_{max}$  | 6           | A    |
| Stromaufnahme der Elektronik (@ $U_P=24V$ ) | $I_{el}$   | 0,05        | A    |
| MTTF <sup>3)</sup>                          |            | 450 000     | h    |
| Betriebstemperaturbereich                   |            | -40 ... +85 | °C   |
| Masse                                       |            | 18          | g    |

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

<sup>2)</sup> S2 Betrieb für max. 2s

<sup>3)</sup> „Mean time to failure“ bei maximalen Betriebsbedingungen

| Schnittstellen                    | MC 3602 B RS/CO       | MC 3602 B ET                                                   |
|-----------------------------------|-----------------------|----------------------------------------------------------------|
| Konfiguration ab Motion Manager 7 | RS232 / CANopen / USB | RS232 / USB                                                    |
| Feldbus                           | RS232 / CANopen       | EtherCAT (nur mit zusätzlichem EtherCAT-Module EB MC ET ADDON) |

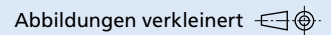
### Basisfunktionen

- Betrieb von Bürstenlos-, Schritt-, DC- und Linearmotoren.
- Unterstützte Gebersysteme: Absolutencoders, Inkrementalencoders (optisch oder magnetisch), Hallsensoren (digital oder analog), Tacho
- Positionierauflösung bei Verwendung von analogen Hallsensoren als Positionsgeber: 4096 Inkremente pro Umdrehung
- 3 Digitaleingänge, 2 Digitalausgänge, 2 Analogeingänge, flexibel konfigurierbar
- Sollwertvorgabe über Feldbus, Quadratursignal, Pulse and Direction oder analoge Eingänge
- Optional Stand Alone Betrieb über Anwenderprogramme in allen Schnittstellenversionen

### Funktionsumfang

|                                                         |                                                                                                                                                                         |
|---------------------------------------------------------|-------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------|
| Betriebsarten                                           | PP, PV, CSP, CSV, CST und Homing nach IEC 61800-7-201 bzw. IEC 61800-7-301 sowie Positions-, Drehzahl und Momentenregelung über analogen Sollwert oder Spannungssteller |
| Drehzahlbereich für Bürstenlosmotoren mit Polpaarzahl 1 | 0 min <sup>-1</sup> ... 30 000 min <sup>-1</sup> bei Sinuskommütierung (optional bis 60 000 min <sup>-1</sup> bei Blockkommütierung)                                    |
| Anwenderprogramme                                       | Max. 8 Anwenderprogramme (BASIC), davon eines als Autostartfunktion                                                                                                     |
| Zusatzfunktionen                                        | Touch-Probe Eingang, Anschluss eines zweiten Inkrementalencoders, Ansteuerung einer Haltebremse                                                                         |
| Anzeigen                                                | LEDs zur Anzeige des Betriebszustands<br>Trace als Recorder (Scope Funktion) oder Logger                                                                                |
| Motortypen                                              | DC, BL, Stepper- und Linearmotoren                                                                                                                                      |

## Maßzeichnung



**MC 3602 B RS/CO**  
**MC 3602 B ET** (nur mit zusätzlichem EtherCAT-Module EB MC ET ADDON)

## Optionen und Anschlussinformationen

Beispiel zur Produktkennzeichnung: **MC 3602 B RS/CO**

[illegible]

## Kombinatorik

| DC-Motoren                                                                                                                                                                                                                                                                                        | Bürstenlose DC-Motoren                                                                                                                                                                                                                                                                              | Lineare DC-Servomotoren                                              | Schrittmotoren                                                                             |
|---------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------|-----------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------|----------------------------------------------------------------------|--------------------------------------------------------------------------------------------|
| 1319 ... SR<br>1331 ... SR<br>1336 ... CXR<br>1516 ... SR<br>1524 ... SR<br>1627 ... SXR<br>1627 ... GXR<br>1717 ... SR<br>1724 ... SR<br>1727 ... CXR<br>1741 ... CXR<br>2224 ... SR<br>2232 ... SR<br>2237 ... CXR<br>2342 ... CR<br>2642 ... CR<br>2642 ... CXR<br>2657 ... CR<br>2657 ... CXR | 2668 ... CR<br>3242 ... CR<br>3257 ... CR<br><br>1218 ... B<br>1226 ... B<br>1628 ... B<br>1645 ... BHS<br>1660 ... BHS<br>1660 ... BHT<br>2036 ... B<br>2057 ... B<br>2214 ... BXT H<br>2232 ... BX4<br>2250 ... BX4<br>2444 ... B<br>3056 ... B<br>3216 ... BXT H<br>3242 ... BX4<br>3268 ... BX4 | LM 0830 ... 01<br>LM 1247 ... 11<br>LM 1483 ... 11<br>LM 2070 ... 11 | DM0620<br>AM0820<br>AM1020<br>DM1220<br>AM1524<br>AM2224<br>AM2224R3<br>AM3248<br>DM40100R |