

# Contrôleurs de mouvement

CiA402 servo drive, 4-quadrants PWM avec interface RS232, CANopen ou EtherCAT

## MC 3602 B

Valeurs à 22°C		MC 3602 B	
Tension d'alimentation pour l'électronique	$U_P$	6 ... 36	V DC
Tension d'alimentation pour le moteur	$U_{mot}$	0 ... 36	V DC
Fréquence de commutation PWM	$f_{PWM}$	100	kHz
Rendement de l'électronique	$\eta$	95	%
Courant de sortie en régime permanent max. <sup>1)</sup>	$I_{cont}$	2	A
Courant de pointe à la sortie max. <sup>2)</sup>	$I_{max}$	6	A
Courant de repos pour le système (@ $U_P=24V$ )	$I_{el}$	0,05	A
MTTF <sup>3)</sup>		450 000	h
Température d'utilisation		-40 ... +85	°C
Masse		18	g

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

<sup>2)</sup> Mode S2 pendant max. 2s

<sup>3)</sup> Temps moyen avant panne (« Mean time to failure ») dans des conditions de fonctionnement maximales

Interface	MC 3602 B RS/CO	MC 3602 B ET
Configuration à partir de Motion Manager 7	RS232 / CANopen / USB	RS232 / USB
Bus de terrain	RS232 / CANopen	EtherCAT (uniquement avec module EB MC ET ADDON)

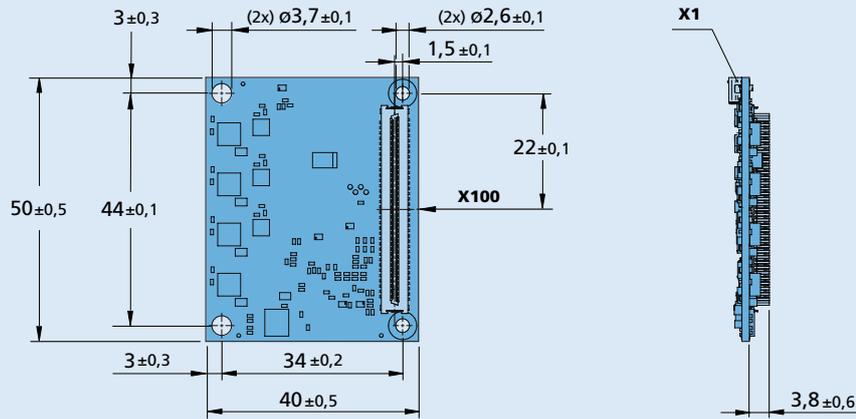
### Caractéristiques de base

- Fonctionnement de moteurs sans balais, moteurs pas à pas, C.C. et linéaires.
- Codeurs pris en charge : codeurs absolus, codeurs incrémentaux (optiques ou magnétiques), capteurs à effet Hall (numériques ou analogiques), tachymètres.
- Résolution de positionnement en cas d'utilisation de capteurs analogiques à effet Hall comme codeur de position : 4096 incréments par tour
- 3 entrées numériques, 2 sorties numériques, 2 entrées analogiques, configurables avec flexibilité.
- Spécification de consigne via bus de terrain, signal en quadrature, impulsion et sens ou entrées analogiques
- Mode autonome en option au moyen des programmes utilisateurs dans toutes les versions d'interfaces

### Gamme des fonctions

Modes de fonctionnement	PP, PV, CSP, CSV, CST et Homing selon IEC 61800-7-201 et IEC 61800-7-301 ainsi que régulation de la position, de la vitesse de rotation et du moment par valeur nominale analogique ou dispositif de réglage de la tension
Plage de vitesses de rotation pour moteurs sans balais avec nombre de paires de pôles 1	0 min <sup>-1</sup> ... 30 000 min <sup>-1</sup> avec commutation sinusoïdale (en option jusqu'à 60 000 min <sup>-1</sup> avec commutation en bloc)
Programmes utilisateurs	8 programmes utilisateurs (BASIC) max., dont un en fonction autostart
Fonctions supplémentaires	Entrée de palpeur, raccordement d'un deuxième codeur, commande d'un frein d'arrêt
Affichages	LED pour l'affichage de l'état de fonctionnement. Trace pour enregistreur (fonction Scope) ou collecteur
Types de moteur	Moteurs C.C., moteurs pas à pas, sans balais et linéaires

### Dessin technique



Echelle réduite 

**MC 3602 B RS/CO**  
**MC 3602 B ET** (uniquement avec module EB MC ET ADDON)

### Options et informations de connexion

Informations pour la commande exemple: **MC 3602 B RS/CO**

Options	Exécution	Description	Raccordement		
			No.	Fonction	Description
			<b>X1</b>	Connecteur USB Micro B	
			<b>X100</b>	Connecteur Micro carte à carte	Entrée/sortie analogiques et numériques, alimentation moteur et électronique, bus de terrain, phases du moteur, capteurs.
					<b>Article Nr.:</b>
				Module EtherCAT EB MC ET ADDON	6500.00494
				Carte d'évaluation MC3602 / MC3606 ET	6500.01903
				Carte d'évaluation MC3602 RS/CO	6500.01925
				Carte d'évaluation MC3001 / MC3602 ET	6500.01926
					<b>Remarque:</b> pour les détails de l'affectation des raccordements, consulter le manuel de l'appareil MC 3602 B. Pour plus de détails sur les connexions et les fonctions de la carte mère, voir le manuel du MC 3602 B.

### Combinaison de produits

Moteurs C.C.	Moteurs C.C. sans balais	Servomoteurs C.C. linéaires	Moteurs pas à pas
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
1627 ... SXR	1660 ... BHT		AM2224
1627 ... GXR	2036 ... B		AM2224R3
1717 ... SR	2057 ... B		AM3248
1724 ... SR	2214 ... BXT H		DM40100R
1727 ... CXR	2232 ... BX4		
1741 ... CXR	2250 ... BX4		
2224 ... SR	2444 ... B		
2232 ... SR	3056 ... B		
2237 ... CXR	3216 ... BXT H		
2342 ... CR	3242 ... BX4		
2642 ... CR	3268 ... BX4		
2642 ... CXR			
2657 ... CR			
2657 ... CXR			