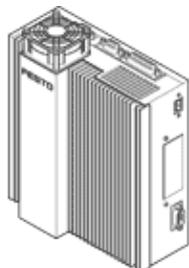


Motorcontroller SEC-AC-508/P01

Teilenummer: 193847

FESTO

für Servomotoren incl. Dokumentation, Software und Steckersatz.
4000VA für 400VAC Dreiphasen-Netzanschlutung.



Datenblatt

Merkmal	Wert
Netzfilter	integriert
Bremswiderstand	150 Ohm
Eigenschaften digitale Logikausgänge	galvanisch getrennt teilweise frei konfigurierbar
Impedanz Sollwerteingang	20 kOhm
Impulsleistung Bremswiderstand	3,2 kVA
Max Strom digitale Logikausgänge	100 mA
Max. Spitzenstromdauer	2 s
Max. Zwischenkreisspannung DC	680 V
Nennbetriebsspannung AC	400 V
Nennleistung Controller	4.000 VA
Nennspannung Logikversorgung DC	24 V
Nennstrom	8 A
Nennstrom pro Phase, effektiv	8 A
Netzfrequenz	50 ... 60 Hz
Parametrierschnittstelle	RS232 (9600...57600 Bits/s) Parametrierung und Inbetriebnahme Steuerschnittstelle (PtP)
Phasen Nennbetriebsspannung	3-phasig
Spitzenleistung	9.000 VA
Spitzenstrom pro Phase, effektiv	16 A
Stromaufnahme Logikversorgung ohne Feststellbremse	0,45 A
Zulässiger Bereich Logikspannung	± 20 %
Zulässige Spannungsschwankungen	-15 % / +20 %
CE-Zeichen (siehe Konformitätserklärung)	nach EU-EMV-Richtlinie
Lagertemperatur	-25 ... 60 °C
Schutzart	IP20
Umgebungstemperatur	0 ... 50 °C
Zulassung	c UL us - Listed (OL)
Produktgewicht	2.700 g
Anzahl analoge Monitorausgänge	2
Anzahl analoge Sollwerteingänge	2
Anzahl digitale Logikausgänge 24 V DC	5
Anzahl digitale Logikeingänge	10
Prozesskopplung	E/A Kopplung für 16 Verfahrensätze
Arbeitsbereich Logikeingang	12 ... 30 V
Arbeitsbereich Monitorausgänge	± 10 V
Arbeitsbereich Sollwerteingang	± 10 V
Auflösung Monitorausgänge	8 Bit
Encoder Schnittstelle Ausgang, Eigenschaften	Auflösung 1024 ppr
Encoder Schnittstelle Eingang, Eigenschaften	3 phasige Encodersignale Auflösung 1024 ppr

Merkmal	Wert
	RS422
Eigenschaften Monitorausgänge	kurzschlussfest
Eigenschaften Sollwerteingänge	Differenzeingänge konfigurierbar für Drehzahl konfigurierbar für Strom
Eigenschaften Logikeingang	galvanisch getrennt frei konfigurierbar
Encoder Schnittstelle Ausgang, Funktion	Istwertrückführung über Encodersignale bei Drehzahlregelbetrieb Sollwertvorgabe für nachgeschalteten Slave-Antrieb
Encoder Schnittstelle Eingang, Funktion	Encodersignal Drehzahlsollwert Im Synchronbetrieb als Drehzahlvorgabe des Slave-Antriebs
Feldbuskopplung	nein