

Controlador del motor CMMS-ST-C8-7

Número pieza: 547454

FESTO

Para motor paso a paso



Hoja de datos

Caracter.	Valor
Modo de funcionamiento del controlador	etapa final de potencia PWM-MOSFET
Modo de funcionamiento	Micropaso, >4000 pasos/giro
Reducción de corriente ajustable	mediante software
Indicador de posición	Encoder
Filtro de red	integrado
Ajuste por pasos	mediante software
función de protección	Control Pt control de temperatura control de corriente detección de interrupción de la tensión control de error de persecución
Transmisor de la posición del rotor	Encoder
Display	Indicación de siete segmentos
Elementos de control	Interruptor DIP
Ajuste de intensidad nominal	mediante software
Frecuencia máxima de pasos	4 kHz
Resistencia de frenado	17 Ohm
Resistencia terminadora del bus	integrado
Características de la salida lógica digital	configuración parcialmente libre sin separación galvánica
Impedancia de la entrada de consigna	20 kOhm
Potencia de impulso de la resistencia de frenado	0,5 kVA
Intensidad máxima, salidas lógicas digitales	100 mA
Duración máxima de la corriente de pico	2 s
Tensión máxima del circuito intermedio, DC	48 V
Tensión nominal DC, alimentación a la lógica	24 V
Tensión nominal alimentación de carga DC	48 V
Corriente nominal alimentación de carga	8 A
Corriente nominal alimentación de la lógica	0,3 A
Interface de configuración de parámetros	RS232 (9600...115000 Bits/s)
Corriente máxima, alimentación de carga	12 A
Margen permisible, tensión de la lógica	± 20 %
Marcado CE (ver declaración de conformidad)	Según la normativa UE sobre EMC
Temperatura de almacenamiento	-25 ... 70 °C
Humedad relativa del aire	0 - 90 % sin condensación
Tipo de protección	IP20
Temperatura ambiente	0 ... 50 °C
Homologación	C-Tick
Peso del producto	2.000 g
Número de salidas de supervisión analógicas	1
Número de entradas de consigna analógicas	1
Margen de trabajo de salidas de supervisión	± 10 V
Margen de trabajo de entradas de consigna	± 10 V

Caracter.	Valor
Entrada interface encoder, características	RS422
Salida interface encoder, función	Definición de valor nominal para actuador slave posterior
Entrada interface encoder, función	en funcionamiento sincronizado como valor nominal de giros del actuador slave
Conexión de bus	Interface CAN D-Sub 9 contactos
Acoplamiento del bus de campo	CANopen Profibus DP
Tipo de fijación	Fijado con tornillos En la placa base