

# Controlador do motor CMMS-ST-C8-7

Código da peça: 547454

FESTO

Para motor de passo



## Ficha técnica

Característica	Valor
Tipo de operação controlador	Estágio final de potência PWM-MOSFET
Modo de operação	Micro-passo, >4000 passos/U
Redução ajustável de corrente	Usando software
Sensor de posição	Encoder
Filtro de rede	integrado
Ajuste dos passos	Usando software
Função protetora	Monitoramento I <sup>2</sup> t Monitoramento da temperatura Monitoramento de corrente Detecção de falhas na tensão Monitoramento de erros de arrasto
Sensor de posição do rotor	Encoder
Indicador	Indicador com sete segmentos
Elementos de controle	DIP switch
Ajuste da corrente nominal	Usando software
Freqüência máx. de passos	4 kHz
Resistência do freio	17 Ohm
Resistência do terminal de bus	integrado
Propriedades das saídas lógicas digitais	configuração parcialmente livre Sem isolamento galvânico
Impedância entrada de valores teóricos	20 kOhm
Potência do pulso resistência do freio	0,5 kVA
Corrente máx. saídas lógicas digitais	100 mA
Duração máx. corrente de pico	2 s
Tensão máx. do circuito intermediário c.c.	48 V
Tensão nominal c.c., alimentação lógica	24 V
Tensão nominal alimentação carga c.c.	48 V
Corrente nominal, alimentação carga	8 A
Corrente nominal, alimentação lógica	0,3 A
Interface de parametrização	RS232 (9600...115000 Bits/s)
Corrente de pico, alimentação da carga	12 A
Faixa admissível tensão lógica	± 20 %
Certificação CE (veja Declaração de Conformidade)	conforme Diretriz EU-EMV
Temperatura de armazenamento	-25 ... 70 °C
Umidade relativa do ar	0 - 90 % não condensável
Classe de proteção	IP20
Temperatura ambiente	0 ... 50 °C
Autorização	C-Tick
Peso do produto	2.000 g
Quantidade de saídas analógicas do monitor	1
Quantidade de entradas analógicas de valor teórico	1
Faixa de trabalho saídas do monitor	± 10 V
Faixa de trabalho entrada de valores teóricos	± 10 V

<b>Característica</b>	<b>Valor</b>
Entrada interface régua, propriedades	RS422
Saída interface régua, função	Especificação do valor teórico para atuador escravo conectado depois na mesma linha
Entrada interface régua, função	No modo de operação síncrono como velocidade especificada em rpm do atuador escravo
Conexão de bus	Interface CAN D-Sub 9 pinos
Acoplamento fieldbus	CANopen Profibus DP
Tipo de fixação	Aparafusado na base de conexão