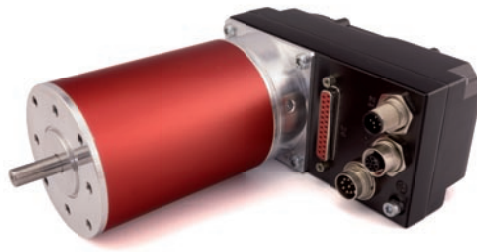


# — PCSi 200x, 200 - 600 W

- Kompakte EC-Motoreinheiten für Drehzahl- und Positionieranwendungen
- CANopen Feldbus, optoentkoppelt
- Integrierter Bremschopper
- Integriertes Gebersystem
- Hohe Gleichlaufstabilität und Positioniergenauigkeit
- Sicherheitsstopp
- Haltebremse optional
- Erweiterte, flexibel programmierbare I/O Schnittstelle
- CAN-Anschlüsse als T-Schnittstelle ausgeführt
- Hochwertige Planetengetriebe verfügbar (Einbau direkt über die verzahnte Motorwelle, keine Kupplung notwendig)
- Getrennte Spannungsversorgung für Logik- und Leistungsteil
- Compact EC motor units for speed, position and interpolation applications
- CANopen fieldbus, electrically isolated
- Integrated brake chopper
- Integrated single-turn absolute encoder
- High accuracy of speed and position control loops
- Emergency Stop
- Holding brake as option
- Extended, flexibly programmable I/O interface
- CAN-connectors in T-configuration
- High quality planetary gear as an option (gears can be mounted directly on gear shaft)
- Separate power supplies for logic and power

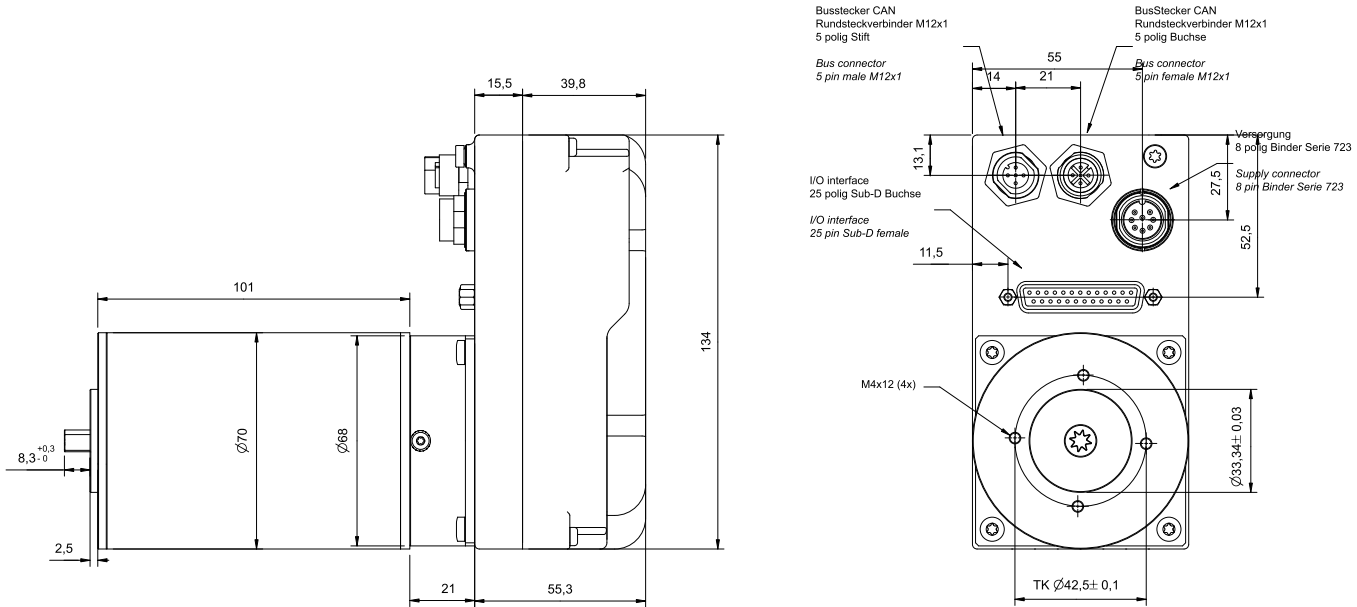


**6540B**

<b>Technische Daten / technical data</b>		
Motorausführung / motor type		6540B
Polpaare / number of pole pairs		2
Kommutierung / commutation		6-Puls
Spannung Logik / voltage logic $U_L$	$V_{dc}$	24
Spannung Zwischenkreis / voltage DC-Link $U_p$	$V_{dc}$	48
Nennstrom / rated current $I_N$	$A_{dc}$	6,5
Maximalstrom / maximum current $I_M$	$A_{dc}$	12,3
Nennleistung / rated power $P_N$	W	222
Nenndrehzahl / rated velocity $n_N$	$min^{-1}$	4.000
Maximaldrehzahl / maximum velocity $n_M$	$min^{-1}$	4.500
Nenndrehmoment / rated torque $M_N$	Ncm	53
Maximaldrehmoment / maximum torque $M_M$	Ncm	123
Drehmomentkonstante / torque constant	Ncm/A	7,4
Massenträgheitsmoment Rotor / rotor inertia J	$kgm^2 \times 10^{-6}$	50,7
Auflösung Encoder / encoder resolution	Inkr. / $360^\circ$	4.096
Digitale Ein-/Ausgänge / digital input/output	24 $V_{dc}$	5 / 3
CANopen Profile / CANopen profile		CiA 301 / CiA 402
Betriebstemperaturbereich / operating temperature range	$^\circ C$	-5 ... +60
Gewicht / weight	g	2.025
Schutzart / protection class	IP	54, auf Anfrage auch höher / higher on request

## Abmessungen / dimensions in mm

### PCSi 200 - 6540B



## Steckerbelegung / pin assignment

<p>Spannungsversorgung / power supply</p> <ol style="list-style-type: none"> <li>+48V Zwischenkreis / DC-Link</li> <li>Bremschopper extern / brake chopper external</li> <li>Masse / ground (GND)</li> <li>PE</li> <li>Masse / ground (GND)</li> <li>+48V Zwischenkreis / DC-Link</li> <li>Masse / ground (GND)</li> <li>+24V Logik / logic</li> </ol>	<p>I/O Schnittstelle / interface (X4)</p> <ol style="list-style-type: none"> <li>+5V Ausgangsspannung / output voltage</li> <li>OUT1</li> <li>OUT2</li> <li>+24V Ausgangsspannung / output voltage</li> <li>Bereitgang / Ready output</li> <li>Freigabe / Enable</li> <li>Masse / ground (GND)</li> <li>STO-A (Sicherheitshalt 1 / safety stop 1)</li> <li>Referenz / reference input</li> <li>POS-L (Manuell / jog input, Endlage / limit switch)</li> <li>POS-R (Manuell / jog input, Endlage / limit switch)</li> <li>A+ Inkrementaleingang / incremental input</li> <li>BR+ Haltebremse / brake</li> <li>A- Inkrementaleingang / incremental input</li> <li>B+ Inkrementaleingang / incremental input</li> </ol>	<ol style="list-style-type: none"> <li>B- Inkrementaleingang / incremental input</li> <li>MAN-R (Manuell / jog input)</li> <li>I+ Indexpuls / index pulse</li> <li>MAN-L (Manuell / jog input, Analogeingang / analog input)*</li> <li>+24V Ausgangsspannung / output voltage</li> <li>I- Indexpuls / index pulse</li> <li>Masse / ground (GND)</li> <li>+24V Ausgangsspannung / output voltage</li> <li>Analogmasse / analog ground</li> <li>BR- Haltebremse / brake</li> </ol>
<p>Busschnittstelle / bus interface (X1, X2)</p> <ol style="list-style-type: none"> <li>Schirm / shield</li> <li>-</li> <li>CAN-GND</li> <li>CAN-H</li> <li>CAN-L</li> </ol>		

\*optional

## Drehmomentkurven / torque curve

**BL6540**

