

— PCSi 600x, 300 - 600 W



- Kompakte EC-Motoreinheiten für Drehzahl-, Positionier- und Interpolationsanwendungen
 - Sinuskommutierung mit feldorientierter Regelung (FOC)
 - Feldbus, galvanisch entkoppelt
 - Integrierter Bremschopper
 - Integriertes Gebersystem
 - Multi-Turn Absolutwertgeber (optional)
 - Hohe Gleichlaufstabilität und Positioniergenauigkeit
 - Hohes Drehmoment bis 0 min^{-1}
 - Sicherheitsstopp
 - Haltebremse optional
 - Hochwertige Planetengetriebe verfügbar
 - Getrennte Spannungsversorgung für Logik- und Leistungsteil
- Compact EC motor units for speed, position and interpolation applications
 - Sinusoidal commutation with Field-Oriented-Control (FOC)
 - Fieldbus, electrically insulated
 - Integrated brake chopper
 - Integrated single-turn absolute encoder
 - Multi-turn absolute encoder as option
 - High accuracy of speed and position control loops
 - Full torque at 0 speed
 - Emergency Stop
 - Holding brake as option
 - High quality planetary gear as an option
 - Separate power supplies for logic and power



80DMW30



80DMW60



80DMW80

Technische Daten / technical data		80DMW30	80DMW60	80DMW80	80DMW80
Motorausführung / motor type		80DMW30	80DMW60	80DMW80	80DMW80
Polpaare / number of pole pairs		2	2	2	2
Kommutierung / commutation		Sinus (FOC) / sinusoidal (FOC)			
Spannung Logik / voltage logic U_L	V_{dc}	24			24
Spannung Zwischenkreis / voltage DC-Link U_p	V_{dc}	48			24
Nennstrom / rated current I_N	A_{dc}	5,5	11,2	12,8	16,8
Maximalstrom / maximum current I_M	A_{dc}	18,3	20,4	19,7	22,5
Nennleistung / rated power P_N	W	218	430	506	314
Nenndrehzahl / rated velocity n_N	min^{-1}	3.000	3.000	3.000	2.000
Maximaldrehzahl / maximum velocity n_M	min^{-1}	3.500	3.500	3.500	2.500
Nenndrehmoment / rated torque M_N	Ncm	69	137	161	150
Maximaldrehmoment / maximum torque M_M	Ncm	227	320	256	232
Drehmomentkonstante / torque constant	Ncm/A	9,7	10,0	8,0	7,7
Massenträgheitsmoment Rotor / rotor inertia J	$\text{kgm}^2 \times 10^{-6}$	49	82	111	111
Auflösung Encoder / encoder resolution	Inkr. / 360°	4.096			
Digitale Ein-/Ausgänge / digital input/output	24 V_{dc}	3 / 0			
CANopen Profile / CANopen profile		CiA 301 / CiA 402			
Betriebstemperaturbereich / operating temperature range	$^\circ\text{C}$	-5 ... +60			
Gewicht / weight	g	1.700	2.800	3.600	3.600
Schutzart / protection class	IP	54, auf Anfrage auch höher / higher on request			

- Kompakte EC-Motoreinheiten für Drehzahl-, Positionier- und Interpolationsanwendungen
- Sinuskommutierung mit feldorientierter Regelung (FOC)
- Feldbus, galvanisch entkoppelt
- Integrierter Bremschopper
- Integriertes Gebersystem
- Multi-Turn Absolutwertgeber (optional)
- Hohe Gleichlaufstabilität und Positioniergenauigkeit
- Hohe Dynamik
- Kleine Bauform
- Hohes Drehmoment bis 0min^{-1}
- Sicherheitsstopp
- Haltebremse optional
- Hochwertige Planetengetriebe verfügbar
- Getrennte Spannungsversorgung für Logik- und Leistungsteil

- Compact EC motor units for speed, position and interpolation applications
- Sinusoidal commutation with Field-Oriented-Control (FOC)
- Fieldbus, electrically insulated
- Integrated brake chopper
- Integrated single-turn absolute encoder
- Multi-turn absolute encoder as option
- High accuracy of speed and position control loops
- High dynamics
- Small dimensions
- Full torque at 0 speed
- Emergency Stop
- Holding brake as option
- High quality planetary gear as an option
- Separate power supplies for logic and power



1B372



1B371

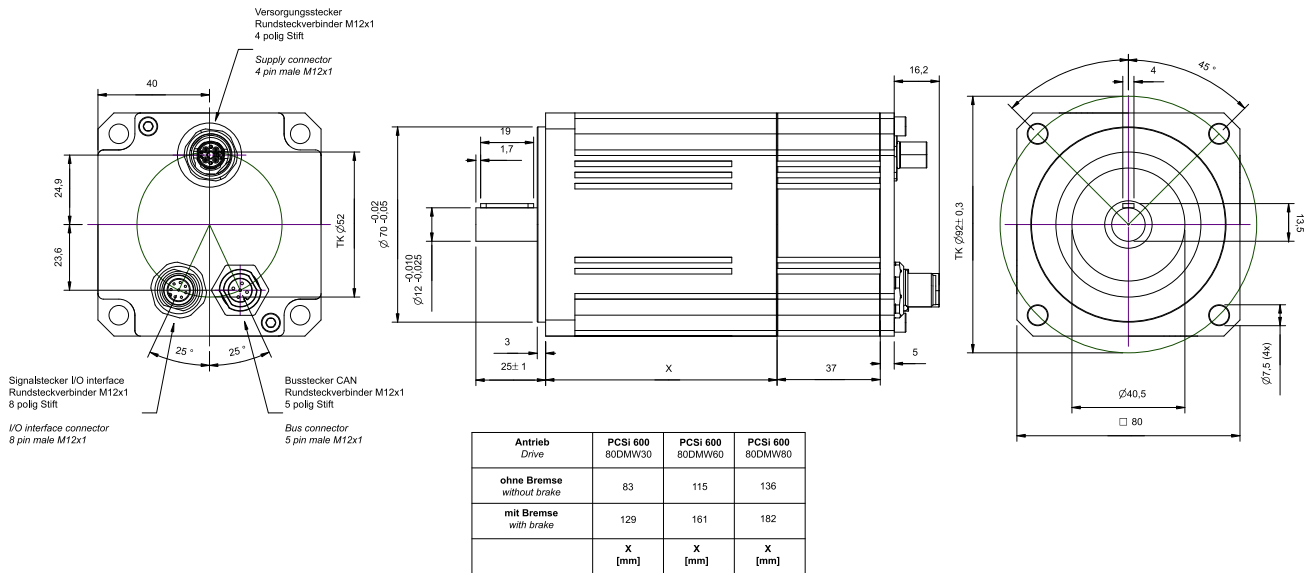


2B383

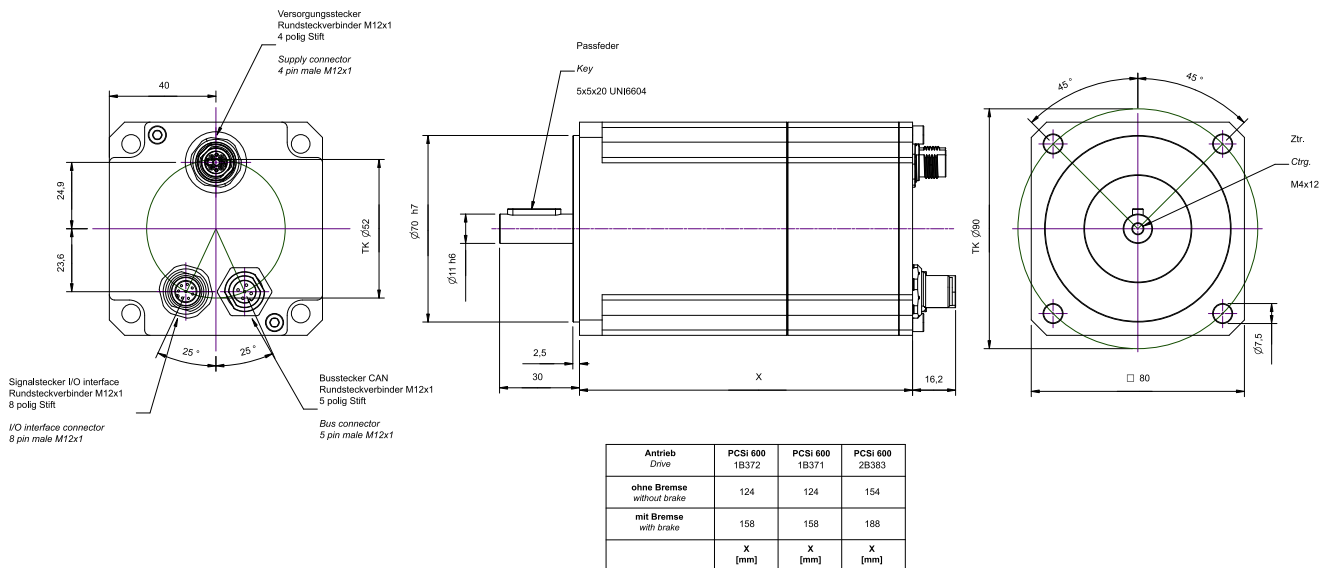
Technische Daten / technical data		1B372	1B371	2B383
Motorausführung / motor type		1B372	1B371	2B383
Polpaare / number of pole pairs		3	3	3
Kommutierung / commutation		Sinus (FOC) / sinusoidal (FOC)		
Spannung Logik / voltage logic U_L	V_{dc}	24		
Spannung Zwischenkreis / voltage DC-Link U_p	V_{dc}	48		
Nennstrom / rated current I_N	A_{dc}	9,6	12,4	14,6
Maximalstrom / maximum current I_M	A_{dc}	20,6	16,6	23,9
Nennleistung / rated power P_N	W	418	494	649
Nenndrehzahl / rated velocity n_N	min^{-1}	3.000	4.000	4.000
Maximaldrehzahl / maximum velocity n_M	min^{-1}	3.500	4.500	4.500
Nenndrehmoment / rated torque M_N	Ncm	133	118	155
Maximaldrehmoment / maximum torque M_M	Ncm	284	211	215
Drehmomentkonstante / torque constant	Ncm/A	9,3	6,6	6,8
Massenträgheitsmoment Rotor / rotor inertia J	$\text{kgm}^2 \times 10^{-6}$	37	37	61
Auflösung Encoder / encoder resolution	Inkr. / 360°	4.096		
Digitale Ein-/Ausgänge / digital input/output	24 V_{dc}	3 / 0		
CANopen Profile / CANopen profile		CiA 301 / CiA 402		
Betriebstemperaturbereich / operating temperature range	$^\circ\text{C}$	-5 ... +60		
Gewicht / weight	g	2.020	2.400	3.100
Schutzart / protection class	IP	65		

Abmessungen / dimensions in mm

PCSi 600 - 80DMW30 / 80DMW60 / 80DMW80



PCSi 600 - 1B372 / 1B371 / 2B383



Steckerbelegung / pin assignment

I/O Schnittstelle / interface

1. Referenz / reference input
2. POS-L (Manuell / jog input, Endlage / limit switch)
3. STO-A (Sicherheitshalt 1 / safety stop 1)
4. Masse / ground (GND)
5. Ballastwiderstand + / load resistor +
6. POS-R (Manuell / jog input, Endlage / limit switch)
7. Ballastwiderstand - / load resistor -
8. +24V Logik / logic

Buschnittstelle / bus interface

1. Schirm / shield
2. -
3. CAN-GND
4. CAN-H
5. CAN-L

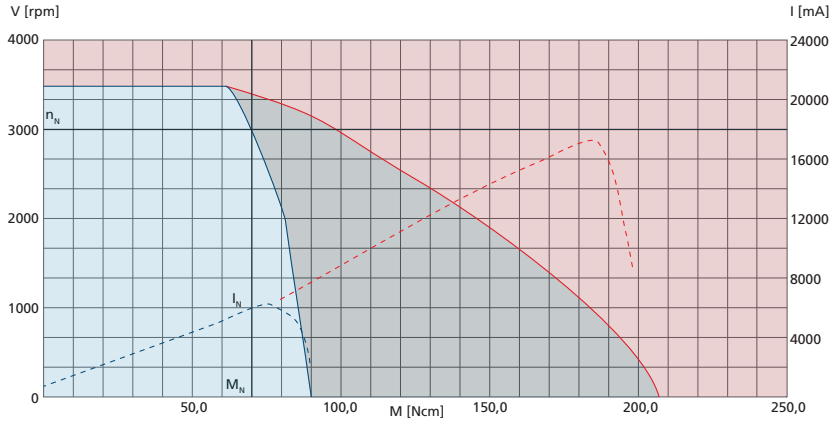
Spannungsversorgung / power supply

1. +48V Zwischenkreis / DC-Link
2. +48V Zwischenkreis / DC-Link
3. Masse / ground (GND)
4. Masse / ground (GND)

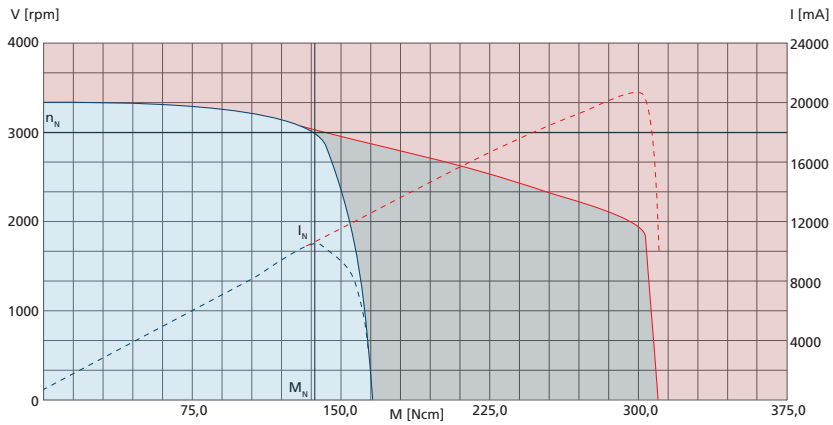
* optional

Drehmomentkurven / torque curve

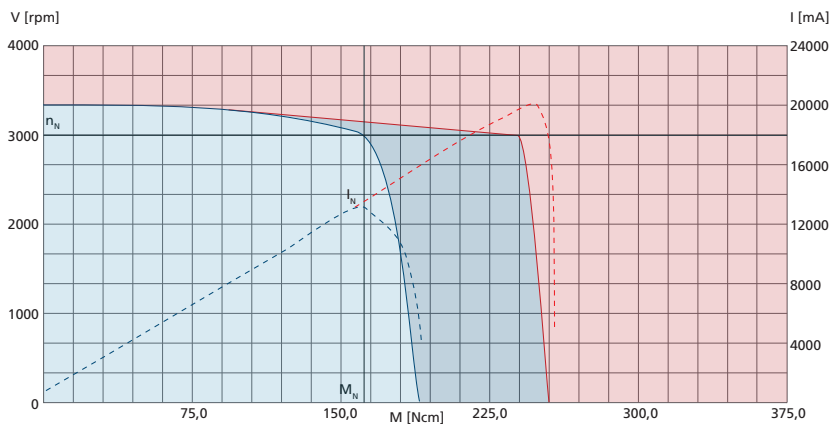
80DMW30



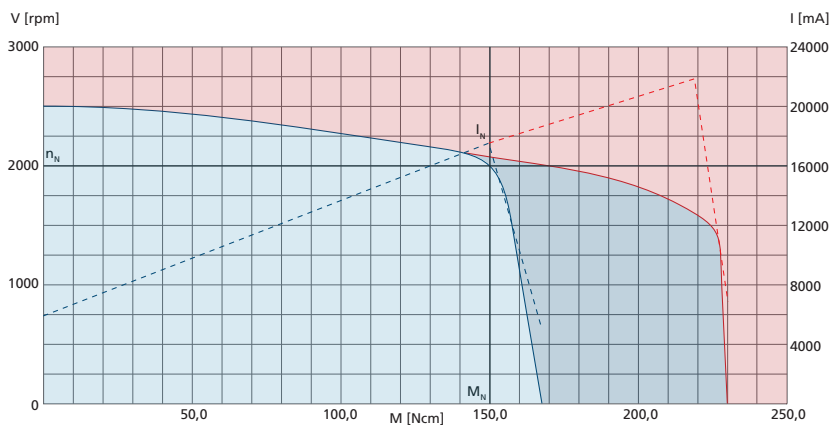
80DMW60



80DMW80

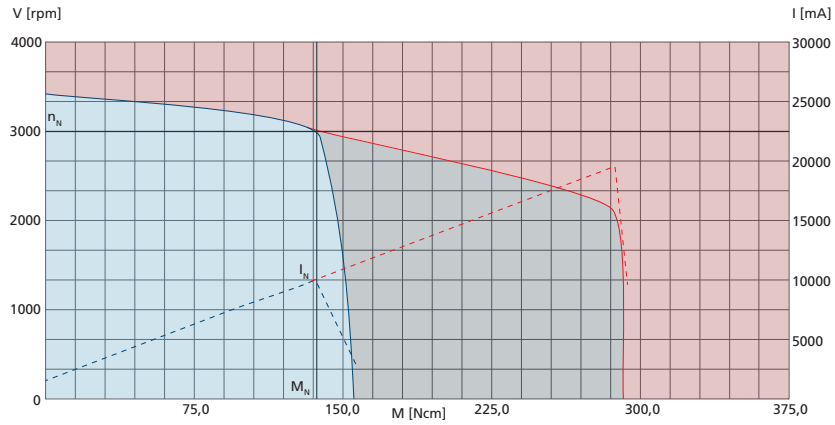


80DMW80 - 24V

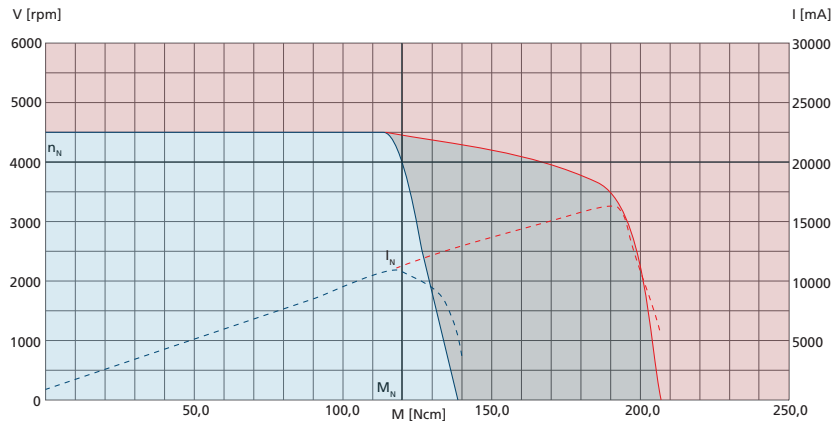


Drehmomentkurven / torque curve

1B372



1B371



2B383

