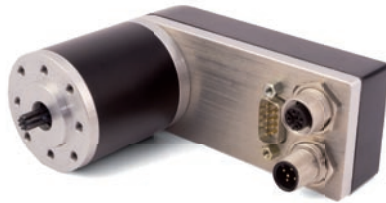


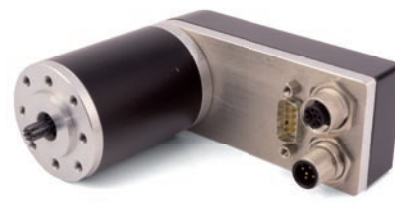
— PCSi 80x, 10 - 80 W

- Kompakte EC-Motoreinheiten für Drehzahl-, Positionier- und Interpolationsanwendungen
- Sinuskommutierung mit feldorientierter Regelung (FOC)
- CANopen Feldbus, optoentkoppelt
- Integrierter Bremschopper
- Integriertes Gebersystem
- Multi-Turn Absolutwertgeber (optional)
- Hohe Gleichlaufstabilität und Positioniergenauigkeit
- Hohes Drehmoment bis 0 min⁻¹
- Sicherheitsstopp
- CAN-Anschlüsse als T-Schnittstelle ausgeführt
- Hochwertige Planetengetriebe verfügbar (Einbau direkt über die verzahnte Motorwelle, keine Kupplung erforderlich)
- Getrennte Spannungsversorgung für Logik- und Leistungsteil

- Compact EC motor units for speed, position and interpolation applications
- Sinusoidal commutation with field-oriented control (FOC)
- CANopen fieldbus, electrically isolated
- Integrated brake chopper
- Integrated single-turn absolute encoder
- Optional multi-turn absolute encoder
- High accuracy of speed and position control loops
- Full torque at 0 speed
- Emergency Stop
- 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 unit



4210B

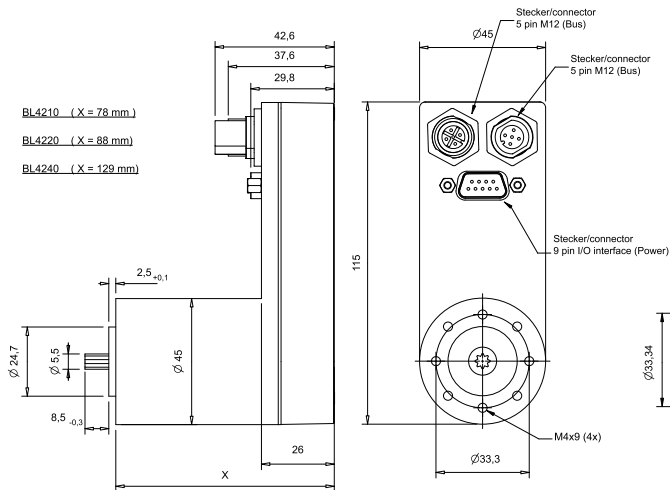


4220B

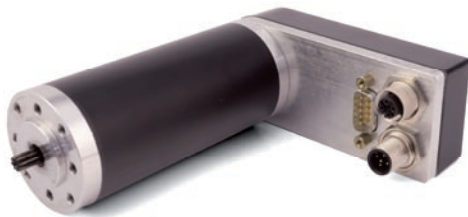
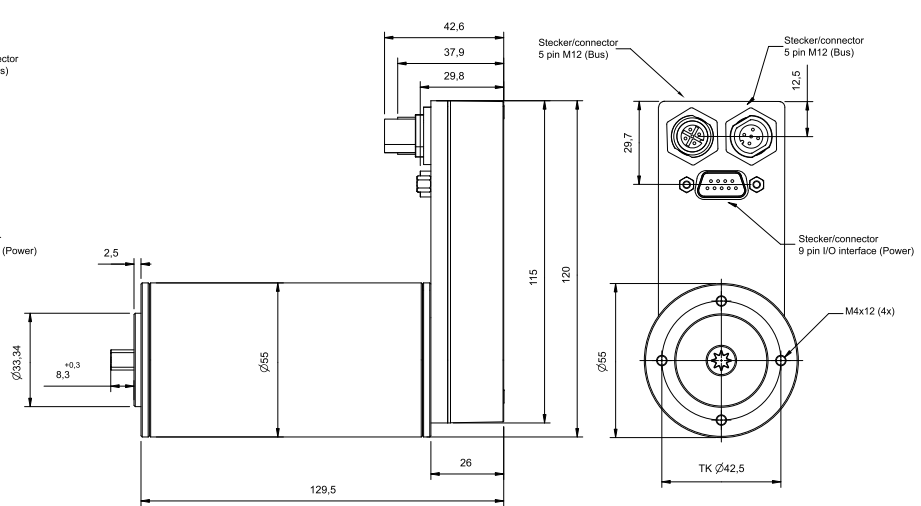
Technische Daten / technical data		4210B	4220B	4240B	5040B
Motorausführung / motor type		4210B	4220B	4240B	5040B
Polpaare / number of pole pairs		2	2	2	2
Kommutierung / commutation		Sinus / sinusoidal			
Spannung Logik / voltage logic U _L	V _{dc}	24			
Spannung Zwischenkreis / voltage DC-Link U _p	V _{dc}	24			
Nennstrom / rated current I _N	A _{dc}	2,0	2,8	4,0	7,9
Maximalstrom / maximum current I _M	A _{dc}	3,4	5,6	7,2	8,7
Nennleistung / rated power P _N	W	23	44	73	129
Nenndrehzahl / rated velocity n _N	min ⁻¹	4.000			3.500
Maximaldrehzahl / maximum velocity n _M	min ⁻¹	4.500			4.000
Nenndrehmoment / rated torque M _N	Ncm	5,6	10,6	17,4	35,1
Maximaldrehmoment / maximum torque M _M	Ncm	10,5	22,4	37,5	49,3
Drehmomentkonstante / torque constant	Ncm/A	2,5	3,4	3,8	4,3
Massenträgheitsmoment Rotor / rotor inertia J	kgm ² x10 ⁻⁶	1,7	2,4	4,8	9,5
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	°C	-5 ... +60			
Gewicht / weight	g	460	515	770	1.045
Schutzart / protection class	IP	54, auf Anfrage auch höher / higher on request			

Abmessungen / dimensions in mm

PCSi 80 - 4210B / 4220B / 4240B



PCSi 80 - 5040B



4240B



5040B

Steckerbelegung / pin assignment

Spannungsversorgung / power supply

1. Referenz / reference input
2. STO-A (Sicherheitshalt 1 / safety stop 1)
3. POS-L (Manuell / jog input, Endlage / limit switch)
4. POS-R (Manuell / jog input, Endlage / limit switch)
5. STO-B (Sicherheitshalt 2 / safety stop 2)*
6. Masse / ground (GND)
7. U-Bat (AME)*
8. +24V Logik / logic
9. +24V Zwischenkreis / DC-Link

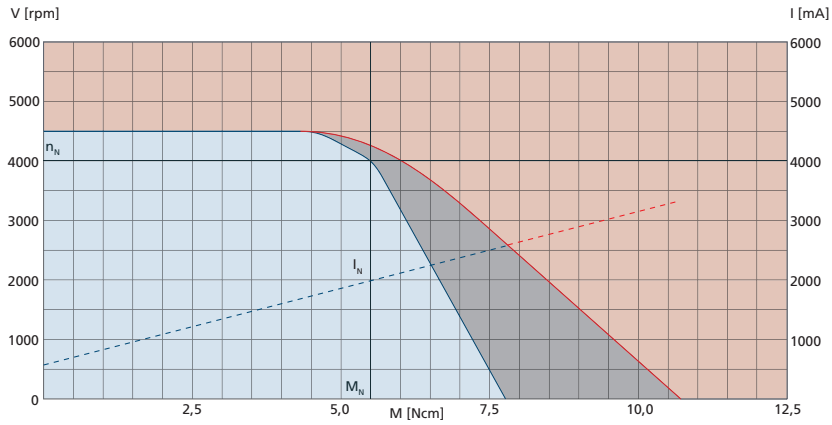
Busschnittstelle / bus interface (X1, X2)

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

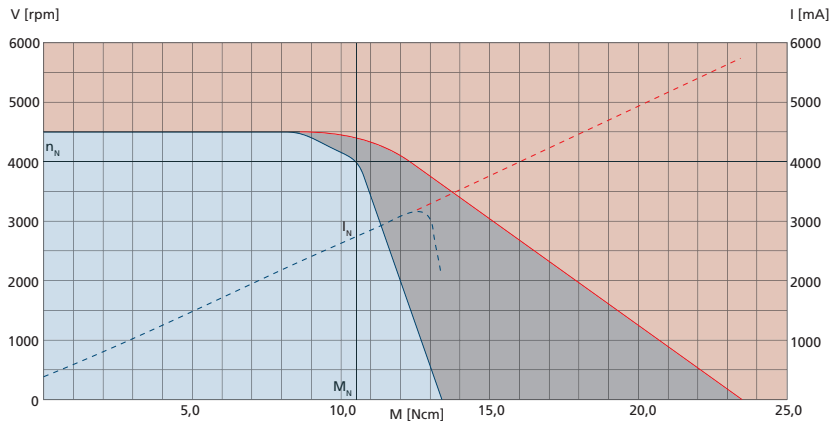
* optional

Drehmomentkurven / torque curve

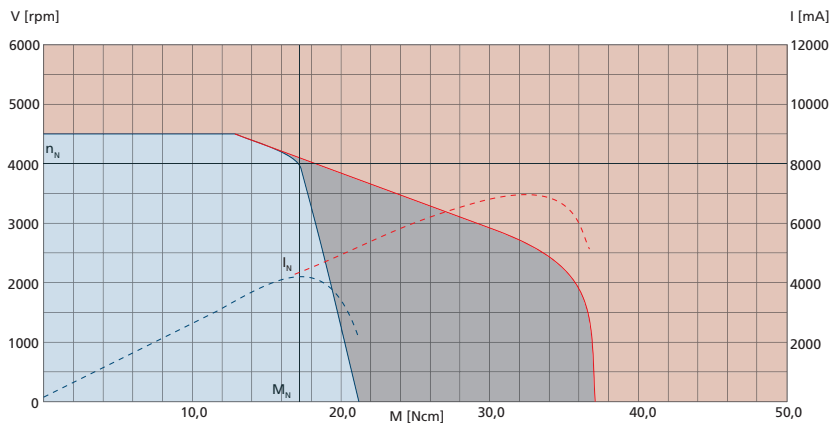
BL4210



BL4220



BL4240



BL5040

