

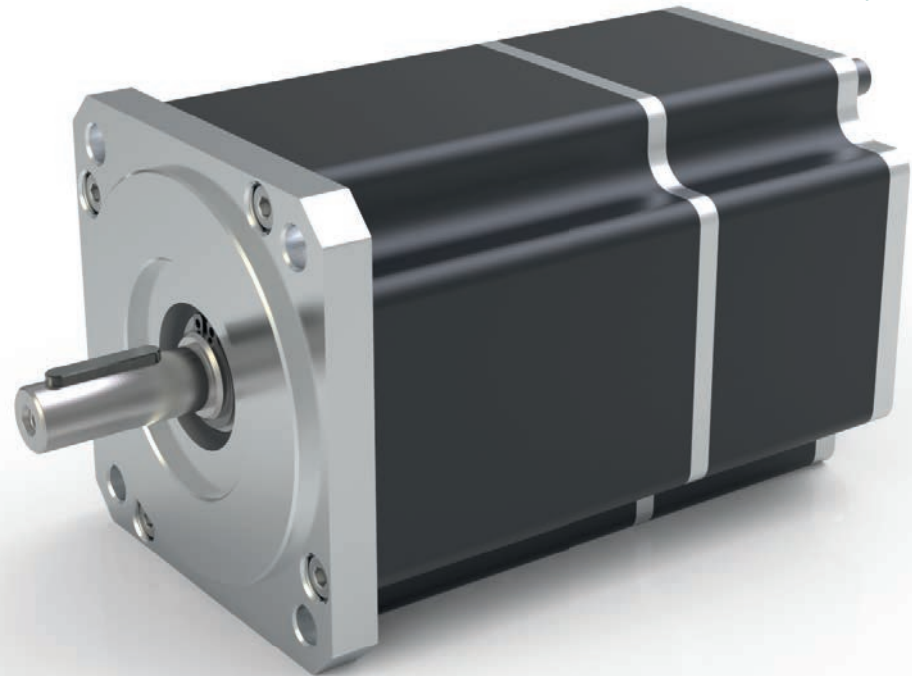
PCSi 600x, 300 - 600 W

Eigenschaften / features

- 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 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*
- *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*

CANopen®



Betriebsarten / modes



Interpolationsbetrieb /
Interpolation mode



Positionierbetrieb /
Position mode



Drehzahlbetrieb /
Velocity mode



Drehmomentbetrieb /
Torque mode



Referenzierbetrieb /
Reference mode



Manuellbetrieb /
Manual mode

PCSi 600x, 300 - 600 W

Technische Daten / technical data

| | | IB8030 | IB8060 |
|---|-------------------------------|--------------------------------|--------|
| Motorausführung / motor type | | IB8030 | IB8060 |
| Polpaare / number of pole pairs | | 5 | |
| 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} | 12,4 | 14,6 |
| Maximalstrom / maximum current I_M | A_{dc} | 16,6 | 23,9 |
| Nennleistung / rated power P_N | W | 494 | 649 |
| Nenndrehzahl / rated velocity n_N | min^{-1} | 4.000 | |
| Maximaldrehzahl / maximum velocity n_M | min^{-1} | 4.500 | |
| Nenndrehmoment / rated torque M_N | Ncm | 118 | 155 |
| Maximaldrehmoment / maximum torque M_M | Ncm | 220 | 215 |
| Drehmomentkonstante / torque constant | Ncm/A | 9,6 | 6,8 |
| Massenträgheitsmoment Rotor / rotor inertia J | $\text{kgm}^2 \times 10^{-6}$ | 37 | 61 |
| Auflösung Encoder / encoder resolution | Inkr. / 360° | 4.096 | |
| Digitale Ein-/Ausgänge / digital input/output | 24 V_{dc} | 3 / 0 | |
| Geräteprofil / Device profile | | CiA 301 / CiA 402 | |
| Betriebstemperaturbereich / operating temperature range | °C | -5 ... +60 | |
| Gewicht / weight | g | 2.020 | 3.100 |
| Schutzart / protection class | IP | 65 | |

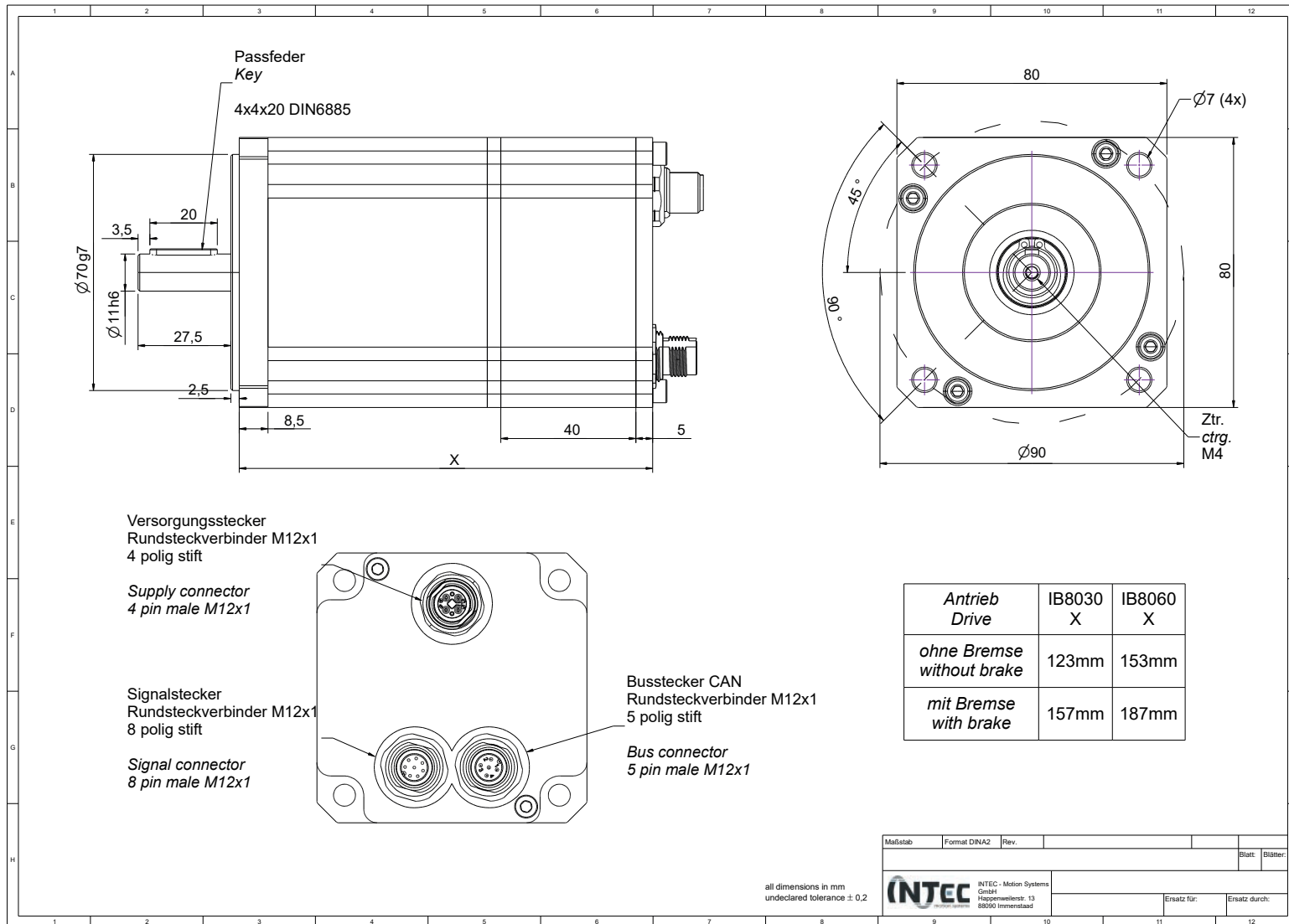
Steckerbelegung / pin assignment

| I/O Schnittstelle / interface | Busschnittstelle / bus interface | Spannungsversorgung / power supply |
|--|----------------------------------|------------------------------------|
| 1. Referenz / reference input | 1. Schirm / shield | 1. +48V Zwischenkreis / DC-Link |
| 2. POS-L (Manuell / jog input, Endlage / limit switch) | 2. - | 2. +48V Zwischenkreis / DC-Link |
| 3. STO-A (Sicherheitshalt 1 / safety stop 1) | 3. CAN-GND | 3. Masse / ground (GND) |
| 4. Masse / ground (GND) | 4. CAN-H | 4. Masse / ground (GND) |
| 5. Ballastwiderstand + / load resistor + | 5. CAN-L | |
| 6. POS-R (Manuell / jog input, Endlage / limit switch) | | |
| 7. Ballastwiderstand - / load resistor - | | |
| 8. +24V Logik / logic | | |

* optional

PCSi 600x, 300 - 600 W

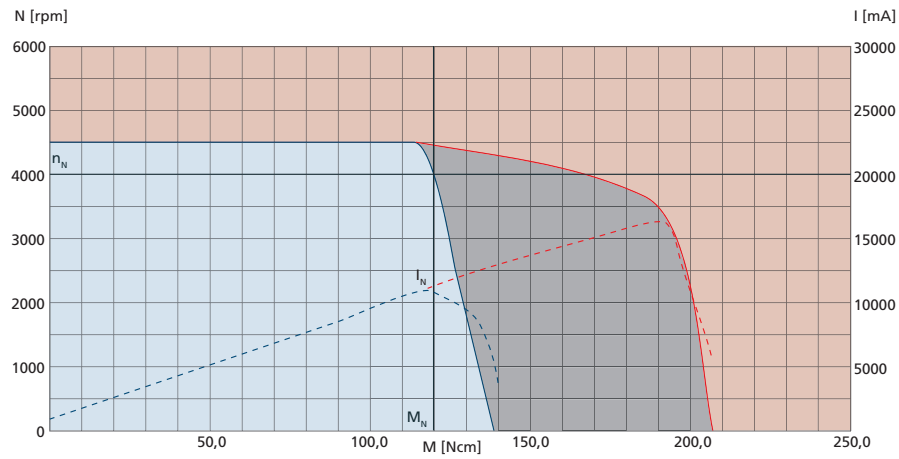
Abmessungen / dimensions in mm



PCSi 600x, 300 - 600 W

Drehmomentkurven / torque curve

IB8030



IB8060

