

Motorcontroller CMMP-AS-C10-11A-P3-M3

Teilenummer: 1501328

FESTO

für den Betrieb des Motorcontrollers CMMP-AS-...-M3 ist eine der Einschubkarten CAMC-DS-M1, CAMC-G-S1 oder CAMC-G-S3 zwingend notwendig.



Datenblatt

| Merkmal | Wert |
|--|--|
| Befestigungsart | auf Anschlussplatte festgeschraubt |
| Produktgewicht | 3.450 g |
| Anzeige | Siebensegmentanzeige |
| Zulassung | RCM Mark c UL us - Listed (OL) |
| CE-Zeichen (siehe Konformitätserklärung) | nach EU-EMV-Richtlinie nach EU-Maschinen-Richtlinie nach EU-Niederspannungs-Richtlinie |
| Lagertemperatur | -25 ... 70 °C |
| Umgebungstemperatur | 0 ... 40 °C |
| Relative Luftfeuchtigkeit | 0 - 90 % |
| Schutzart | IP10 IP20 |
| Verschmutzungsgrad | 2 |
| Werkstoffhinweis | LABS-haltige Stoffe enthalten RoHS konform |
| Phasen Nennbetriebsspannung | 3-phasig |
| Nennbetriebsspannung AC | 400 V |
| Zulässige Spannungsschwankungen | +/- 10 % |
| Netzfrequenz | 50 ... 60 Hz |
| Nennstrom | 11 A |
| Netzfilter | integriert |
| Max. Zwischenkreisspannung DC | 560 V |
| Bremswiderstand | 68 Ohm |
| Impulsleistung Bremswiderstand | 8,5 kVA |
| Nennspannung Logikversorgung DC | 24 V |
| Zulässiger Bereich Logikspannung | ± 20 % |
| Stromaufnahme Logikversorgung ohne Feststellbremse | 1 A |
| Ausgangsspannungsbereich AC | 3x 0 - 360 V |
| Nennausgangsstrom | 10 A |
| Nennstrom pro Phase, effektiv | 10 A |
| Spitzenstrom pro Phase, effektiv | 20 A |
| Max. Spitzenstromdauer | 5 s |
| Nennleistung Controller | 6.000 VA |
| Spitzenleistung | 12.000 VA |
| Ausgangsfrequenz | 0 ... 1.000 Hz |
| Parametrierschnittstelle | Parametrierung und Inbetriebnahme USB Ethernet |
| Feldbuskopplung | CANopen DeviceNet EtherCAT |

| Merkmal | Wert |
|--|---|
| | EtherNet/IP Modbus/TCP PROFINET Profibus DP |
| Kommunikationsprofil | DS301/DSP402 FHPP |
| Prozesskopplung | E/A Kopplung für 256 Verfahrssätze |
| Max. Feldbusübertragungsrate | 1 Mbit/s |
| Busanschluss | Stecker 9-polig Sub-D |
| Encoder Schnittstelle Ausgang, Eigenschaften | Auflösung 16384 ppr |
| Encoder Schnittstelle Ausgang, Funktion | Istwertrückführung über Encodersignale bei Drehzahlregelbetrieb Sollwertvorgabe für nachgeschalteten Slave-Antrieb |
| Encoder Schnittstelle Eingang, Eigenschaften | 3 phasige Encodersignale EnDat HIPERFACE RS422 SINCOS |
| Encoder Schnittstelle Eingang, Funktion | Encodersignal Drehzahlsollwert Im Synchronbetrieb als Drehzahlvorgabe des Slave-Antriebs |
| Anzahl digitale Logikeingänge | 10 |
| Eigenschaften Logikeingang | galvanisch getrennt frei konfigurierbar |
| Arbeitsbereich Logikeingang | 8 ... 30 V |
| Anzahl digitale Logikausgänge 24 V DC | 5 |
| Eigenschaften digitale Logikausgänge | galvanisch getrennt teilweise frei konfigurierbar |
| Max Strom digitale Logikausgänge | 100 mA |
| Anzahl analoge Sollwerteingänge | 2 |
| Eigenschaften Sollwerteingänge | Differenzeingänge konfigurierbar für Drehzahl konfigurierbar für Strom |
| Arbeitsbereich Sollwerteingang | ± 10 V |
| Impedanz Sollwerteingang | 20 kOhm |
| Anzahl analoge Monitorausgänge | 2 |
| Arbeitsbereich Monitorausgänge | ± 10 V |
| Auflösung Monitorausgänge | 9 Bit |
| Eigenschaften Monitorausgänge | kurzschlussfest |