

# Unités d'entraînement

## Moteur CC à balais

### Saisie de position multitours en valeur absolue, CANopen

#### MSBA 42



MSBA 42 avec, axial

#### Points forts

- Unité de positionnement / CANopen
- Moteur CC à balais
- Saisie de position en valeur absolue
- Puissance de sortie nominale 20 W
- 2 entrées programmables
- Bus de terrain pour raccordement en boucle

#### Caractéristiques électriques

Alimentation	24 VDC $\pm$ 10 %
Courant	$\leq$ 4 A
Courant nominal	1,75 A
Courant à l'enclenchement	Limitation du courant à l'enclenchement
Courant de service en attente typ.	$\leq$ 55 mA
Temps d'initialisation	$\leq$ 1000 ms mise sous tension
Résolution de positionnement moteur	45 °
Précision de positionnement moteur	$\pm$ 36 °
Nombre de tours	537 Mio / 29 bits
Tension de coupure	$\leq$ 18 V
Résistance terminale	Commutable manuellement via interrupteurs DIP Schalter
Régulateur	Régulateur 1Q intégré
Principe de détection	Magnétique
Protection contre les courts-circuits	Electronique du bus
Protection dépassement température	110 °C à consommation max.
Choc	DIN EN 61000-6-2
Emission	DIN EN 61000-6-4

#### Caractéristiques mécaniques

Boîtier	$\varnothing$ 42 mm
Vitesse nominale	2700 t/min
Puissance de sortie nominale	20 W
Couple nominal	0,09 Nm
Durée de vie	3000 h
Classe de protection DIN EN 60529	IP 42
Température ambiante	-15...+40 °C
Classe d'isolation	E (+120 °C, DIN EN 60034-1)
Raccordement	Embase mâle
Résistance	DIN EN 60068-2-6 vibration DIN EN 60068-2-27 choc
Usinage de l'arbre	Clavette
Matière	Boîtier : acier et aluminium
S1 Service continu	DIN EN 60034-1
S3 Service intermittent périodique	Durée d'enclenchement 25 %, Durée de la partie 1 min
Indication	Données nominales à la température ambiante de +40 °C pour moteur sans réducteur. Durée de fonctionnement pour facteur de service = 1

# Unités d'entraînement

Moteur CC à balais

Saisie de position multitours en valeur absolue, CANopen

MSBA 42

## Références de commande

MSBA 42C2P  C0-K44BP4

Démultiplication  
réducteur

004 3,7 : 1  
007 6,75 : 1  
014 13,73 : 1  
025 25,01 : 1  
046 45,56 : 1  
093 92,7 : 1  
169 168,84 : 1  
308 307,54 : 1

Sens du raccordement

A Axial  
R Radial

## Accessoires

### Connecteurs et câbles

10159374 Connecteur femelle Binder 423, 12 points droit

### Accessoires de programmation

10147362 CD-ROM avec documentations et fichiers de paramétrage GSD/EDS/XML

## Combinaison moteur-réducteur

Démulti- plication réducteur	Couple (Nm)		Vitesse axe réducteur (t/min)		Charge sur axe (N)		Po- ids (kg)	Lon- gueur L (mm)	Résolution de posi- tionnem. (°)	Nombre de tours max.	Jeu max. du ré- ducteur (°)	Couple max. du réduc.(Nm)	Rendement du réduct., environ
	S1	S3	S1	S3	axiale	radiale							
4,28	0,31	0,47	630	514	50	160	1,1	200	10,5	125 Mio	0,90	3	0,80
6,75	0,49	0,75	400	326	50	160	1,1	200	6,7	79,5 Mio	0,90	3	0,80
13,73	0,93	1,42	197	160	80	230	1,2	213	3,3	39,1 Mio	0,95	7,5	0,75
25,01	1,69	2,59	108	88,0	80	230	1,2	213	1,8	21,4 Mio	0,95	7,5	0,75
45,56	3,08	4,72	59,3	48,3	80	230	1,2	213	0,99	11,7 Mio	0,95	7,5	0,75
92,70	5,84	8,95	29,1	23,7	110	300	1,3	226	0,49	5,8 Mio	1,00	15	0,70
168,84	10,6	16,3*	16,0	13,0	110	300	1,3	226	0,27	3,1 Mio	1,00	15	0,70
307,54	19,4*	29,7*	8,8	7,2	110	300	1,3	226	0,15	1,7 Mio	1,00	15	0,70

\* Faire attention au couple max. du réducteur

Autres moteurs et combinaisons de réducteurs sont livrables sur demande.

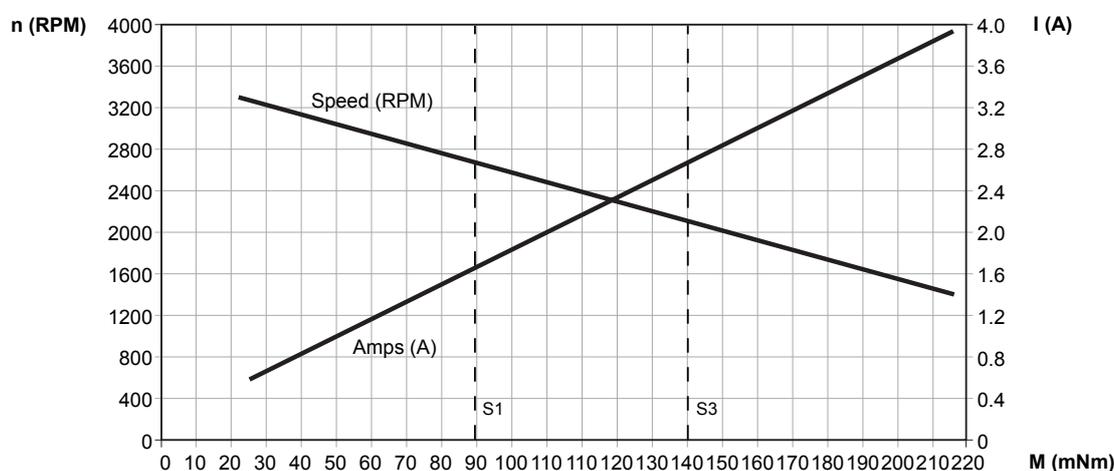
# Unités d'entraînement

## Moteur CC à balais

### Saisie de position multitours en valeur absolue, CANopen

#### MSBA 42

#### Courbe caractéristique de charge moteur sans réducteur



#### Raccordement

##### Connecteur – Binder 423, 12 points

Borne	Signaux	Désignation
A	0 VME	0 VDC alimentation moteur/électr.
B	0 VME	0 VDC alimentation moteur/électr.
C	+VsM	+24 VDC alimentation moteur
D	+VsM	+24 VDC alimentation moteur
E	+VsE	+24 VDC alimentation électr.
F	CAN_H in	Bus à dominance HIGH entrée
G	CAN_L in	Bus à dominance LOW entrée
H	CAN_GND	CAN Ground
J	CAN_H out	Bus à dominance HIGH sortie
K	CAN_L out	Bus à dominance LOW sortie
L	Input 1	Entrée programmable
M	Input 2	Entrée programmable

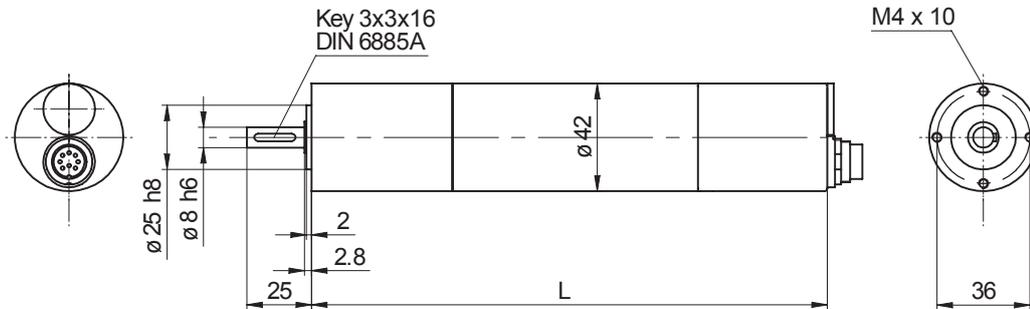


#### Caractéristiques - Communication

Interface de sortie	CANopen
Étage de sortie	Réseau CAN au standard ISO / DIS 11898
Profil	CANopen CiA DS 301 V4.02, DSP 305 V1.0, DSP 402 V2.0
Echange cyclique des données	PDO
Surveillance des noeuds	Node Guarding, Life Guarding, Heartbeat
Fréquence d'horloge	20...1000 kbit/s
Entrées	2 programmable numériquement
Fréquence de commutation Entrées	<500 Hz
Interrupteurs de réglage	Adresse du bus, taux de transmission en Baud et résistance terminale réglables manuellement
LED Diagnostic	Intégrée dans le boîtier
Mode de fonctionnement	Service de positionnement régulé, Référencer
Fonction Diagnostic	Surveillance de la tension Contrôle de la température Auto test Erreur de position Défaut multitour Communication du bus
Logiciel de programmation	Oui

#### Dimension

##### MSBA 42 raccordement axial



##### MSBA 42 raccordement radial

