

Unités de positionnement

Moteur CC Brushless

Saisie de position multitours en valeur absolue, CANopen

MSIA 863 CANopen



MSIA 863 sans réducteur raccordement axial

Caractéristiques électriques

Alimentation	24 VDC \pm 10 %
Courant	\leq 14 A
Courant nominal	7,6 A
Courant à l'enclenchement	Courant de charge condensateur 1500 μ F
Courant de service en attente typ.	\leq 100 mA
Temps d'initialisation	\leq 1000 ms mise sous tension
Résolution de positionnement moteur	0,02 °
Précision de positionnement moteur	\pm 1 °
Reproductibilité moteur	0,3 °
Nombre de tours	262144 / 18 bits
Commutation	Sinus
Tension de coupure	\leq 11,5 V
Résistance terminale	Externe (voir Accessoires)
Régulateur	Régulateur 4Q intégré
Principe de détection	Magnétique
Nombre de paires de pôles	2 = 4 points
Protection contre les courts-circuits	Electronique du bus
Protection dépassement température	112 °C à consommation max.
Choc	DIN EN 61000-6-2
Emission	DIN EN 61000-6-4

Points forts

- Unité de positionnement avec/sans réducteur planétaire
- CANopen
- Moteur CC Brushless
- Saisie de position multitours en valeur absolue
- Puissance de sortie nominale 144 W
- 4 entrées et 1 sortie programmables
- Blocs de données de course programmables
- Alimentation séparée communication/puissance

Option

- Frein de retenue

Caractéristiques mécaniques

Boîtier	\varnothing 83 mm
Vitesse de rotation	\leq 3900 t/min
Vitesse nominale	3600 t/min
Puissance de sortie nominale	144 W
Couple nominal	0,38 Nm
Couple	\leq 0,74 Nm
Durée de vie	20000 h (sans réducteur)
Classe de protection DIN EN 60529	IP 54 IP 65 (prise femelle D-SUB)
Température ambiante	-15...+40 °C
Classe d'isolation	B (+130 °C, DIN EN 60034-1)
Moment d'inertie	1330 gcm ²
Raccordement	Embase mâle
Pas d'incrémentation	1...3
Résistance	DIN EN 60068-2-6 vibration DIN EN 60068-2-27 choc
Usinage de l'arbre	Lisse et rond (sans réducteur); Clavette (avec réducteur)
Matière	Boîtier : acier et aluminum
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 de positionnement

Moteur CC Brushless

Saisie de position multitours en valeur absolue, CANopen

MSIA 863 CANopen

Références de commande

MSIA 863C2P	32-N86				
					Démulti- plication réducteur
				000	Sans réducteur
				007	6,75 : 1
				025	25,01 : 1
				046	45,56 : 1
				169	168,84 : 1
					Variantes réduc- teurs
				K0	Sans réducteur
				P8	Réducteur plané- taire
					Classe de protection
			C		IP 54
			E		IP 65 avec prise femelle D-SUB
					Sens du raccordement
			A		Axial
			R		Radial

Accessoires

Connecteurs et câbles

10145814	Connecteur femelle M23, 9 points, coudé, alimentation et I/Os
10145429	Connecteur femelle M23, 9 points, droit, alimentation et I/Os
11002151	Câble, 10 points, alimentation et I/Os
10158249	Câble avec connecteur mâle/femelle M12, CAN, coudé, codage A, 2 m
10156842	Câble avec connecteur mâle/femelle M12, CAN, coudé, codage A, 5 m
10159388	Câble avec connecteur mâle/femelle M12, CAN, droit, codage A, 0,3 m (Dérivation)
10161398	Câble avec connecteur mâle/femelle M12, CAN, droit, codage A, 2 m
10161399	Câble avec connecteur mâle/femelle M12, CAN, droit, codage A, 5 m
10153968	Connecteur femelle M12, CAN, 5 points, droit
10153969	Connecteur mâle M12, CAN, 5 points, droit
10145021	Connecteur femelle M12, CAN, 5 points, coudé
10156584	Connecteur mâle M12, CAN, 5 points, coudé
10153972	Connecteur en T, M12 CAN (1 mâle/2 femelle)
10153974	Résistance de terminaison CAN
10158246	Connecteur femelle M12, CAN, coudé, codage A, 2 m
10154968	Connecteur femelle SUB-D, 9 points, CAN, coudé avec résistance de terminaison
10145023	Connecteur femelle SUB-D, 9 points coudé

Accessoires de programmation

10147362	CD-ROM avec documentations et fichiers de paramétrage GSD/EDS/XML
10147798	Adaptateur USB / CAN

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- onnem. (°)	Nombre de tours max.	Jeu max. du réducteur (°)	Couple max. du réduc. (Nm)	Rendement du réduc., environ
	S1	S3	S1	S3	axiale	radiale							
-	0,38	0,69	3600	3300	40	400	4,0	164	0,022	262144	-	-	-
6,75	2,05	3,73	533	489	80	400	4,8	240	$3,3 \times 10^{-3}$	38836	0,65	20	0,80
25,01	7,13	12,9	144	132	120	600	5,5	261	$0,88 \times 10^{-3}$	10482	0,70	60	0,75
45,56	12,9	23,6	79	72	120	600	5,5	261	$0,48 \times 10^{-3}$	5754	0,70	60	0,75
168,84	44,9	81,6	21	20	200	1000	6,2	283	$0,13 \times 10^{-3}$	1553	0,75	120	0,70

Autres moteurs et combinaisons de réducteurs sont livrables sur demande.

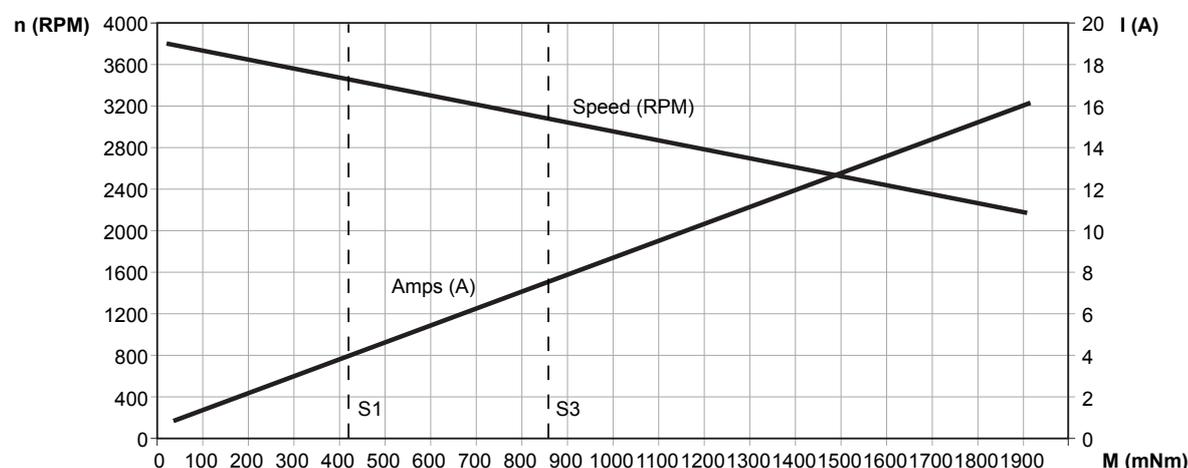
Unités de positionnement

Moteur CC Brushless

Saisie de position multitours en valeur absolue, CANopen

MSIA 863 CANopen

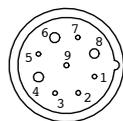
Courbe caractéristique de charge moteur sans réducteur



Raccordement

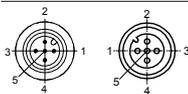
Connecteur – M23, 9 points

Borne	Signaux	Désignation
1	Input 1	Entrée programmable
2	Input 2	Entrée programmable
3	Input 3	Entrée programmable
4	PE	Mise à la terre
5	Input 4	Entrée programmable
6	0 VME	0 VDC alimentation moteur/électr.
7	Output 1	Sortie programmable
8	+VsM	+24 VDC alimentation moteur
9	+VsE	+24 VDC alimentation électr.
	Blindage	Boîtier



Connecteur mâle/femelle – M12, 5 points, A-codifié

Borne	Signaux	Désignation
1	n.c.	–
2	n.c.	–
3	CAN_GND	CAN Ground
4	CAN_H	Bus à dominance HIGH
5	CAN_L	Bus à dominance LOW
	Blindage	Boîtier



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	10...1000 kbit/s
Séparation galvanique Bus	Oui
Entrées	4 programmable numériquement
Fréquence de commutation Entrées	<500 Hz
Interrupteurs de réglage	Adresse du bus et taux de transmission en Baud réglables manuellement
Compensation de potentiel	Raccordement par vis séparé
LED Diagnostic	Intégrée dans le boîtier
Mode de fonctionnement	Service de positionnement régulé, Service en régulation de vitesse, Référencer, Blocs de données de course
Fonction Diagnostic	Contrôle de la température Erreur de position Auto test
Logiciel de programmation	Oui
Réglage par défaut	50 kbit/s, Noeud ID 1
Sorties	1 programmable numériquement

Unités de positionnement

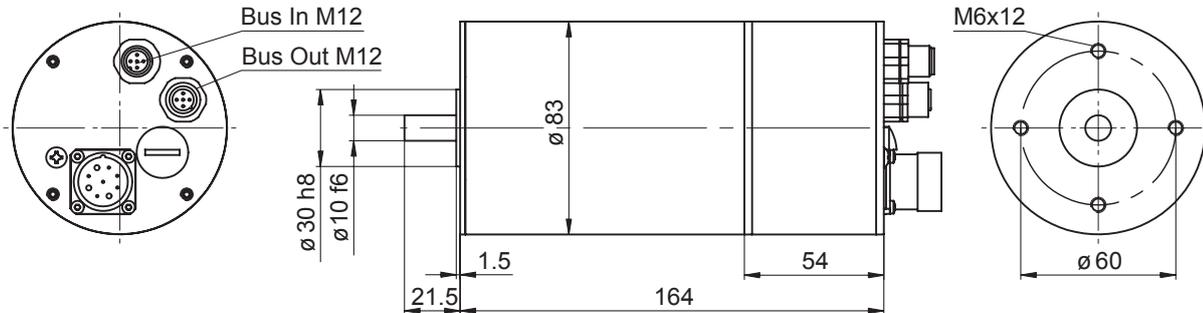
Moteur CC Brushless

Saisie de position multitours en valeur absolue, CANopen

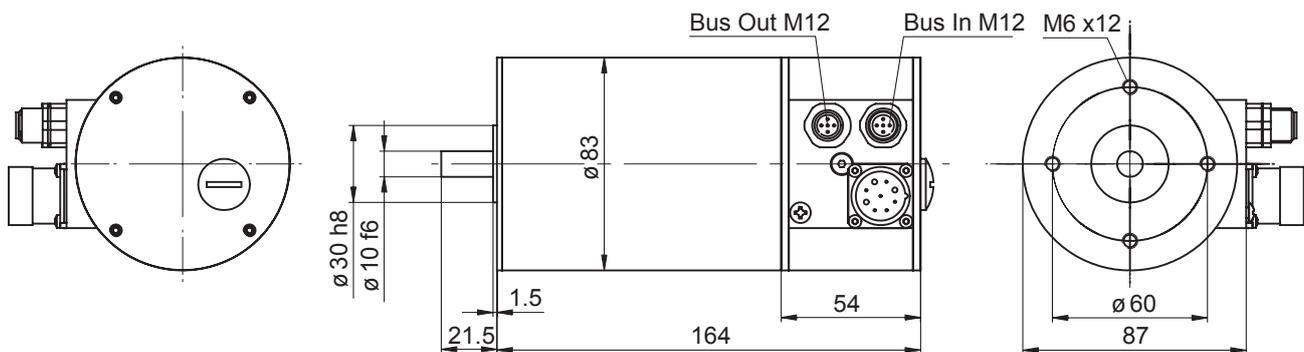
MSIA 863 CANopen

Dimension

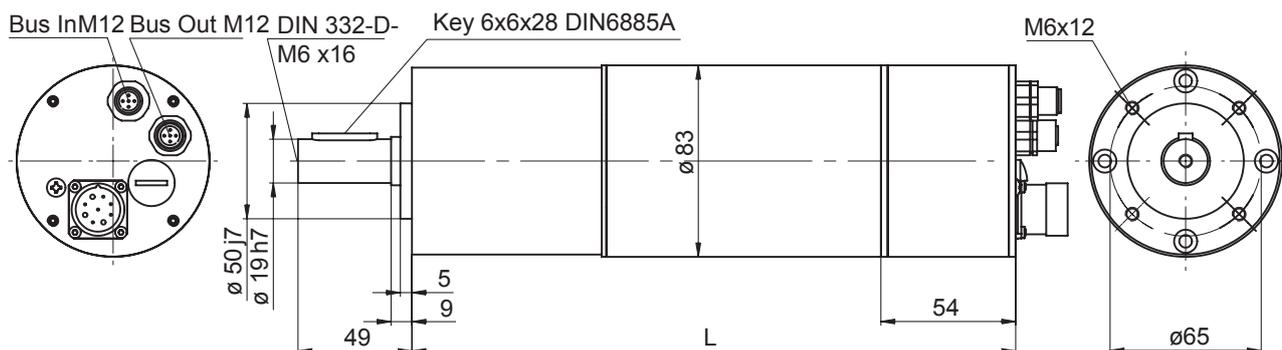
MSIA 863 sans réducteur raccordement axial



MSIA 863 sans réducteur raccordement radial



MSIA 863 réducteur planétaire raccordement axial



MSIA 863 réducteur planétaire raccordement radial

