

CPB3, CPB6, CPB15

Motor Controller – Serie CPB

Die Motor Controller der Baureihe CPB sind für die Integration in Kundenapplikationen bzw. kundenspezifische Platinen bei mittleren und hohen Stückzahlen ausgelegt. Durch die steckbaren Controller wird der Platz- und Verkabelungsaufwand deutlich reduziert – ein Vorteil, der speziell bei Mehrachssteuerungen zum Tragen kommt.

Höchste Performance

Die feldorientierte Drehmoment-, Drehzahl- und Positionsregelung liefert in Verbindung mit weiteren Features, wie der Beschleunigungsvorsteuerung und ruckbegrenzten Rampen, optimale dynamische Performance und damit auch Zykluszeit. Zusätzlich zum Motorfeedback über Hallsensoren, Inkremental- oder SSI-Encoder lässt sich auch ein zweiter Drehgeber einbinden.

Flexibel anpassbar

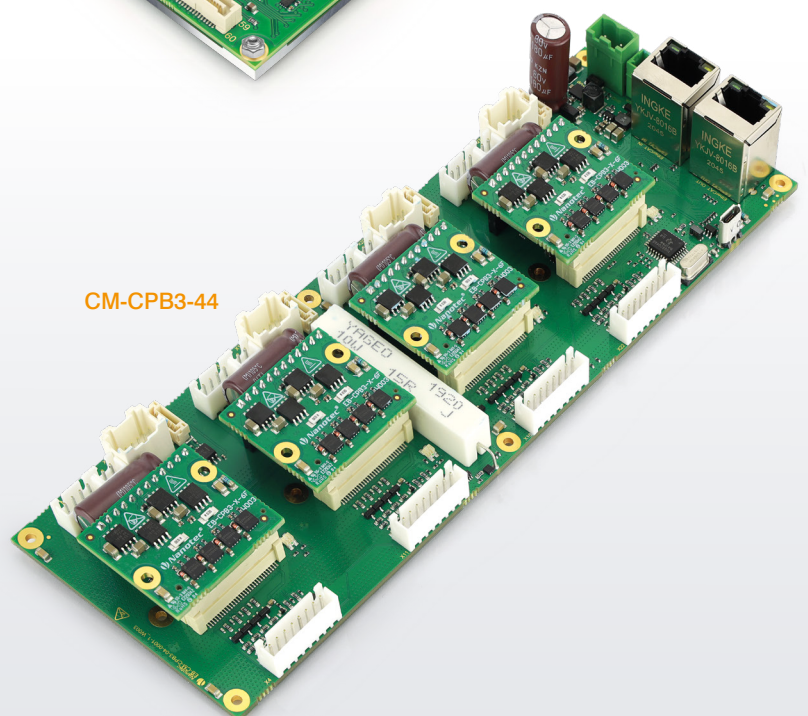
Da die Hardwarebeschaltung für den Feldbus, die Ein-/Ausgänge und die Encoder auf dem Trägerboard vorgesehen ist, lassen sich die Controller sehr flexibel an individuelle Anforderungen anpassen.

Einheitliches Konzept

Die drei Varianten mit 150, 300 und 750 Watt Nennleistung verfügen über die gleichen Features und eine identische Pinbelegung am Logikstecker. So können mehrere Leistungsklassen eines kundenspezifischen Trägerboards oder Mehrachssteuerungen mit verschiedenen Anforderungen pro Achse realisiert werden.

Kompakte Mehrachssteuerung

Der 4-Achs-EtherCAT-Controller CM-CPB3-44 zeigt, wie auf kleinstem Raum eine Mehrachssteuerung für höchste Anforderungen umgesetzt werden kann. Die vier EtherCAT-Achsen sind direkt auf der Platine durch ein EtherCAT-Netzwerk verbunden und zusätzlich per USB konfigurierbar. So können über ein einziges Interface alle Achsen gesteuert werden.



Technische Daten

Serie CPB	CPB3	CPB6	CPB15
Motortyp	BLDC-Motoren, Schrittmotoren		
Betriebsspannung	12 - 58 V		
Nennstrom	3 A	6 A	15 A
Spitzenstrom	9 A	18 A	45 A
Schnittstellen (externe Beschaltung erforderlich)	CANopen, EtherCAT, Modbus RTU, Modbus TCP, Ethernet/IP, Profinet, IO-Link, SPI, USB		
Ein-/Ausgänge (externe Beschaltung erforderlich)	11 Digitalein-/ausgänge 2 Analogeingänge 1 Bremsenausgang 2 Encodeingänge		
Abmessungen	30 x 36 mm	40 x 45 mm	50 x 60 mm

4-Achs-Controller	CM-CPB3-44
Motortyp	BLDC-Motoren, Schrittmotoren
Betriebsspannung	12 - 58 V
Nennstrom	3 A
Spitzenstrom	9 A
Schnittstellen	EtherCAT, USB-Hub zur Konfiguration
Encoder/Hall (pro Achse)	1 x Inkremental-Encoder, 1 x SSI Encoder, 1 x Hallsensoren
Ein-/Ausgänge (pro Achse)	4 Digitaleingänge (5 V PNP) 2 Digitalausgänge (open drain) 1 Analogeingang 1 Bremsenausgang
Abmessungen	220 x 70 mm