

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

Merkm	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