

## Kompaktantrieb Typ MovingCap VDC349



### Kompaktantrieb Typ MovingCap VDC349 mit integrierter Regelelektronik und CANopen Interface

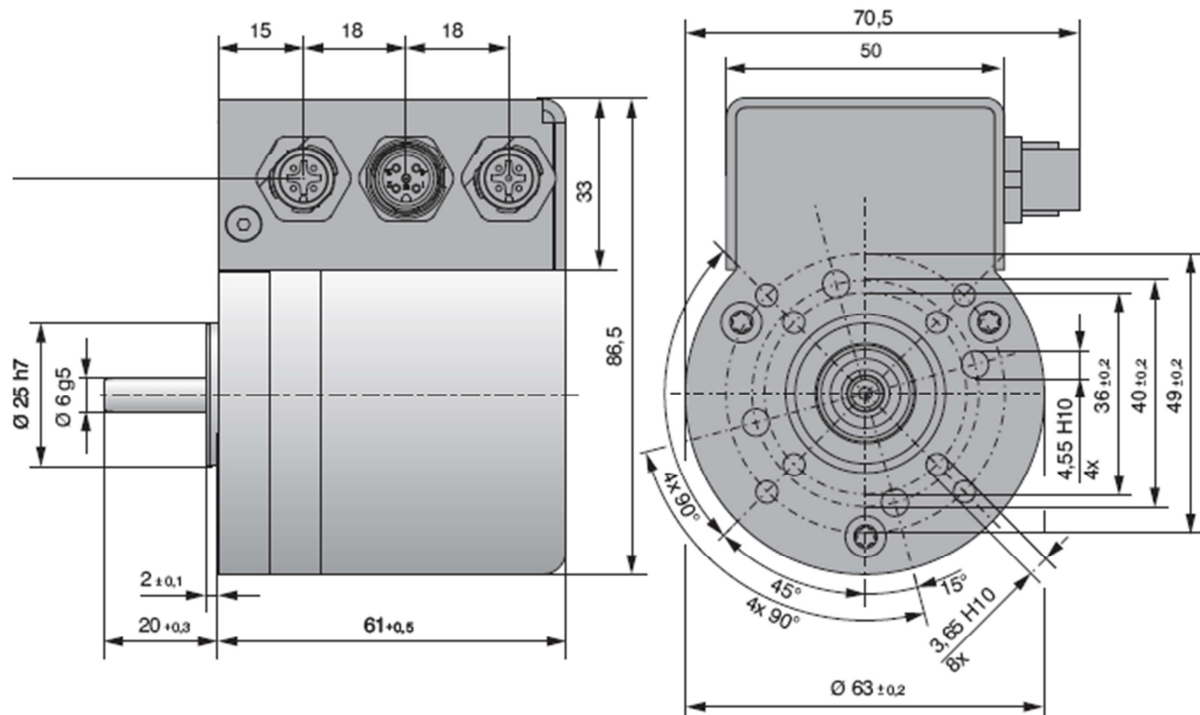
#### Die Fakten:

- Kompakte Bauweise
- 4Q Servoregler
- Sinuskommutierung mit feldorientierter Regelung
- Drehzahlregelung bis  $n = 0 \text{ min}^{-1}$  mit Haltemoment
- CANopen Kommunikationsschnittstelle DS402
- Programmierfunktionalität
- Digitale Eingänge
- Unterschiedliche Betriebsmodi nach Cia DS402
- LED Statusanzeige nach Cia DS303
- Elektronik in robustem Metallgehäuse
- Steckeranschlüsse M12 in abgedichtetem Industriestandard
- Python Kommandointerpreter für kundenspezifische Applikations- und Bewegungsprofile
- Digitale Eingänge
- Unterschiedliche Getriebeausführungen
- Intuitiv bedienbare Inbetriebnahmesoftware

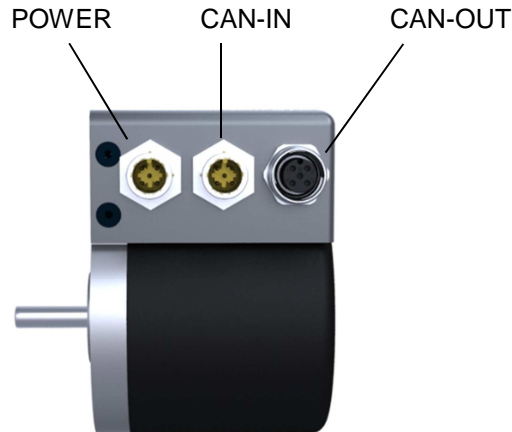
## Motordaten:

| Typ                        |                   | VDC349_1000 | VDC349_2000 | VDC349_4000 |
|----------------------------|-------------------|-------------|-------------|-------------|
| Nennspannung (Motor):      | V DC              | 24          | 24/48       | 24/48       |
| Nennspannung (Logik)       | V DC              | 24          | 24/48       | 24/48       |
| Nenn Drehzahl              | min <sup>-1</sup> | 1000        | 2000        | 4000        |
| Leerlaufdrehzahl           | min <sup>-1</sup> | 1500        | 2600        | 4500        |
| Nennmoment                 | mNm               | 600         | 300         | 150         |
| Spitzenmoment kurzzeitig   | mNm               | 1100        | 600         | 300         |
| Nennstrom                  | A                 | 2,6         | 2,6/1,3     | 2,6 / 1,3   |
| Spitzenstrom               | A                 | 8           | 8 / 4       | 8 / 4       |
| Nennabgabeleistung         | W                 | 63          | 63          | 63          |
| Spitzenleistung kurzzeitig | W                 | 180         | 180         | 180         |
| Schutzart                  |                   | IP54        | IP54        | IP54        |
| Zul. Umgebungstemperatur   | °C                | 0...+40     | 0...+40     | 0...+40     |
| Gewicht                    | kg                | 0,7         | 0,7         | 0,7         |

## Abmessungen:



**Anschlussbelegung:**

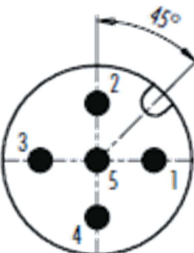


**POWER:**



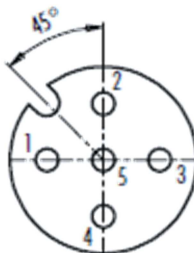
|       |      |                              |
|-------|------|------------------------------|
| Pin 1 | UZK  | Leistungsversorgung Motor    |
| Pin 2 | GND  | Leistungs- / Logikversorgung |
| Pin 3 | UB   | Logikversorgung              |
| Pin 4 | IN 1 | Digitaleingang               |

**CAN-IN**



|       |         |                 |
|-------|---------|-----------------|
| Pin 1 | n.c.    |                 |
| Pin 2 | IN 2    | Digitaleingang  |
| Pin 3 | CAN-GND | CAN-GND         |
| Pin 4 | CAN_H   | CAN High Signal |
| Pin 5 | CAN_L   | CAN Low Signal  |

**CAN-OUT**



|       |         |                 |
|-------|---------|-----------------|
| Pin 1 | n.c.    |                 |
| Pin 2 | IN 3    | Digitaleingang  |
| Pin 3 | CAN-GND | CAN-GND         |
| Pin 4 | CAN_H   | CAN High Signal |
| Pin 5 | CAN_L   | CAN Low Signal  |