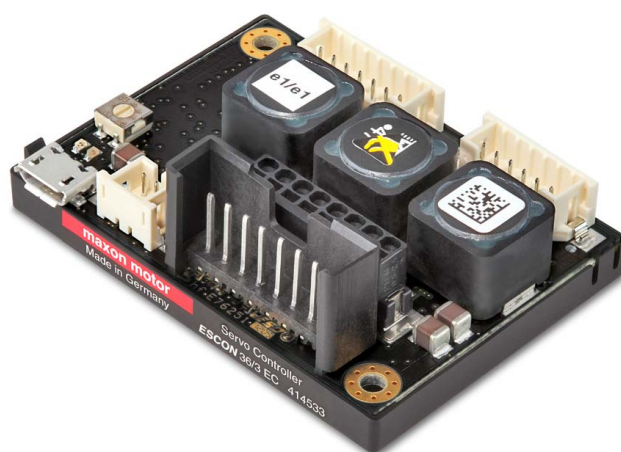


ESCON 36/3 EC

Manuale di riferimento



escon.maxongroup.com

SOMMARIO

1	INFORMAZIONI GENERALI	3
1.1	A proposito di questo documento	3
1.2	Informazioni sul dispositivo	5
1.3	Misure di sicurezza	6
2	SPECIFICHE	7
2.1	Dati tecnici.	7
2.2	Norme	10
3	IMPOSTAZIONI	11
3.1	Regole di validità generale	11
3.2	Determinazione dell'alimentazione elettrica	12
3.3	Operazioni di cablaggio.	13
3.4	Connessioni	14
3.5	Potenziometri	28
3.6	Indicatori di stato.	29
4	CABLAGGIO	31
	ELENCO DELLE FIGURE	37
	ELENCO DELLE TABELLE	38
	INDICE ANALITICO	39

LEGGERE INNANZI TUTTO QUANTO SEGUE

Le presenti istruzioni sono destinate a tecnici qualificati. Per poter effettuare qualunque operazione è necessario:

- aver letto e compreso il presente manuale e
- attenersi alle istruzioni in esso contenute.

L'ESCON 36/3 EC è da considerarsi come "macchina incompleta" ai sensi della direttiva EU 2006/42/CE, articolo 2, paragrafo (g) ed è concepito per essere integrato in altre macchine, macchine incomplete o attrezzature o combinato con esse.

Non è pertanto consentito mettere in servizio il dispositivo ...

- prima di essersi assicurati che la macchina / il sistema in cui deve essere integrato sia conforme ai requisiti stabiliti dalla direttiva UE;
- finché la macchina in cui viene integrato non soddisfa tutti i criteri rilevanti in materia di salute e sicurezza;
- finché non sono state stabilite tutte le interfacce necessarie, nel rispetto dei requisiti specificati.

1 INFORMAZIONI GENERALI

1.1 A proposito di questo documento

1.1.1 Uso previsto

Il presente documento ha lo scopo di familiarizzare l'utente con il servocontrollore ESCON 36/3 EC. Descrive le operazioni necessarie per un'installazione e/o una messa in servizio sicure e adeguate allo scopo. L'osservanza delle istruzioni

- consente di evitare situazioni pericolose,
- riduce al minimo i tempi di installazione e/o messa in servizio,
- riduce il rischio di guasti e aumenta la durata di vita dell'attrezzatura descritta.

Nel documento sono contenuti dati relativi alle prestazioni, specifiche, informazioni sulle norme da osservare, dettagli su collegamenti e assegnazione delle connessioni ed esempi di cablaggio.

1.1.2 Gruppo target

Il presente documento è destinato a personale specializzato istruito ed esperto. Fornisce informazioni che consentono di comprendere e realizzare correttamente le operazioni necessarie.

1.1.3 Modo d'impiego

Prestare attenzione alle seguenti notazioni e codifiche, che verranno utilizzate nel corso del documento.

Notazione	Significato
(n)	si riferisce a un componente (ad es. numero d'ordine, posizione in un elenco ecc.)
→	sta per "vedere", "vedere anche", "prestare attenzione a" o "andare al punto"

Tabella 1-1 Notazione utilizzata

1.1.4 Simboli e segnali

Nel corso del presente documento vengono utilizzati i seguenti simboli e segnali.







Tipo	Simbolo	Significato	
Avvertenza di sicurezza	 (tipico)	PERICOLO	Indica una situazione di pericolo imminente . L'inosservanza ha come conseguenza lesioni molto gravi e anche mortali .
		AVVERTIMENTO	Indica una potenziale situazione di pericolo . L'inosservanza può avere come conseguenza lesioni molto gravi e anche mortali .
		ATTENZIONE	Indica una possibile situazione di pericolo o richiama l'attenzione su pratiche scorrette dal punto di vista della sicurezza. L'inosservanza può avere come conseguenza lesioni .
Operazione non consentita	 (tipico)	Indica un'operazione che comporta dei pericoli e dunque non è consentita!	
Operazione obbligatoria	 (tipico)	Indica un'operazione che risulta necessaria e dunque deve essere assolutamente eseguita!	
Informazione		Richiesta / Nota / Osservazione	Indica un'operazione che deve essere eseguita per poter procedere, oppure fornisce informazioni più dettagliate da tenere in considerazione su un determinato aspetto.
		Metodo consigliato	Indica una raccomandazione o una proposta sul modo di procedere più appropriato.
		Danneggiamento	Fornisce suggerimenti utili per evitare possibili danni all'attrezzatura.

Tabella 1-2 Simboli e segnali

1.1.5 Marchi depositati e nomi commerciali

Per favorire la leggibilità, i nomi commerciali registrati con il relativo simbolo di marchio depositato compaiono un'unica volta nell'elenco seguente. Rimane sottinteso che i nomi commerciali (l'elenco non è necessariamente esaustivo) sono protetti dalle leggi sul copyright e/o costituiscono proprietà intellettuale, anche se il simbolo corrispondente viene omesso nel prosieguo del documento.

Nome commerciale	Proprietario del marchio
Windows®	© Microsoft Corporation, USA-Redmond, WA

Tabella 1-3 Marchi depositati e nomi commerciali

1.1.6 Copyright

Il presente documento, o anche solo estratti di esso, sono protetti da diritti d'autore. In assenza di un'espressa autorizzazione scritta da parte di maxon, ogni suo impiego (incluse riproduzione, traduzione, micromazione o altre forme di elaborazione elettronica dei dati) al di fuori degli stretti limiti stabiliti dalle leggi sui diritti d'autore è vietato e perseguibile penalmente.

© 2021 maxon. Tutti i diritti riservati. Con riserva di modifiche senza necessità di preavviso.

CCMC | ESCON 36/3 EC Manuale di riferimento | Edizione 2021-08 | DocID rel9022

maxon motor ag	
Brünigstrasse 220	+41 41 666 15 00
CH-6072 Sachseln	www.maxongroup.com

1.2 Informazioni sul dispositivo

L'ESCON 36/3 EC è un potente e compatto servocontrollore con sistema PWM (modulazione di larghezza di impulso) a 4 quadranti per il comando efficiente di motori EC senza spazzole con magneti permanenti fino a ca. 97 watt.

Le diverse modalità operative disponibili (regolatore di velocità, selettore di velocità e regolatore di corrente) lo rendono adatto anche ad applicazioni dai requisiti particolarmente elevati. L'ESCON 36/3 EC è concepito per essere comandato mediante un valore nominale analogico. Dispone di numerose funzionalità con ingressi e uscite digitali e analogici.

Attraverso la porta USB, il dispositivo viene configurato tramite l'interfaccia grafica utente «ESCON Studio» per PC Windows.

La versione più recente del software ESCON (così come l'edizione più recente della documentazione) è scaricabile dal sito internet → <http://escon.maxongroup.com>.

1.3 Misure di sicurezza

- Assicurarsi di aver letto la nota “LEGGERE INNANZI TUTTO QUANTO SEGUE” a pagina A-2.
- Non intraprendere alcun lavoro se non si è in possesso delle conoscenze e competenze necessarie (→ capitolo “1.1.2 Gruppo target” a pagina 1-3).
- Consultare il → capitolo “1.1.4 Simboli e segnali” a pagina 1-4 per essere certi di comprendere i simboli utilizzati nel corso del documento.
- Attenersi a tutte le norme vigenti nel paese e luogo di impiego in materia di prevenzione degli infortuni, sicurezza sul lavoro e protezione ambientale.



PERICOLO

Alta tensione e/o scossa elettrica

Il contatto con conduttori di tensione può causare lesioni gravi e anche mortali!

- Fino a prova contraria, considerare tutti i cavi di rete come potenzialmente sotto tensione.
- Assicurarsi che nessuna delle due estremità dei cavi sia collegata alla rete di alimentazione.
- Accertarsi che l'alimentazione di tensione non possa essere inserita per tutta la durata dei lavori previsti.
- Attenersi alle procedure prescritte per bloccaggio e messa fuori servizio.
- Accertarsi che tutti gli interruttori di accensione siano bloccati contro un azionamento involontario e contrassegnati con il nome del responsabile.



Requisiti

- Assicurarsi che tutti i componenti aggregati siano installati in modo conforme alle norme vigenti nel luogo di impiego.
- Tenere presente che un dispositivo elettronico non può, in linea di principio, essere considerato a prova di guasto. Assicurarsi pertanto che la macchina / l'attrezzatura sia provvista di un dispositivo di monitoraggio e di sicurezza indipendente. In caso di malfunzionamento o impiego scorretto della macchina / dell'attrezzatura, di guasto dell'unità di comando o di rottura / distacco di un cavo ecc., l'intero sistema di motorizzazione deve passare a una modalità operativa di sicurezza e permanere in tale modalità.
- Attenzione: l'utente non è autorizzato a eseguire alcun tipo di riparazione sui componenti forniti da maxon.



Componente sensibile alle scariche elettrostatiche (ESD)

- Indossare adeguati indumenti antielettrostatici.
- Maneggiare il dispositivo con la massima precauzione.

2 SPECIFICHE

2.1 Dati tecnici

ESCON 36/3 EC (414533)		
Configurazione elettrica	Tensione nominale di esercizio $+V_{CC}$	10...36 VDC
	Tensione di esercizio assoluta $+V_{CC\ min} / +V_{CC\ max}$	8 VDC / 38 VDC
	Tensione di uscita (max.)	$0,98 \times +V_{CC}$
	Corrente di uscita I_{cont} / I_{max} (<4 s)	2,7 A / 9 A
	Frequenza di PWM	53,6 kHz
	Frequenza di campionamento del regolatore di corrente PI	53,6 kHz
	Frequenza di campionamento del regolatore di velocità PI	5,36 kHz
	Rendimento max.	95%
	Velocità max.	150.000 rpm (1 coppia di poli)
	Induttanze integrate	3 x 47 μ H; 2,7 A
Ingressi e uscite	Ingresso analogico 1 Ingresso analogico 2	Risoluzione 12 bit; -10...+10 V; differenziale
	Uscita analogica 1 Uscita analogica 2	Risoluzione 12 bit; -4...+4 V; riferita a massa
	Ingresso digitale 1 Ingresso digitale 2	+2,4...+36 VDC ($R_i = 38,5\ k\Omega$)
	Ingresso/uscita digitale 3 Ingresso/uscita digitale 4	+2,4...+36 VDC ($R_i = 38,5\ k\Omega$) / max. 36 VDC ($I_L < 500\ mA$)
	Segnali dei sensori Hall	H1, H2, H3
Tensione di uscita	Tensione di uscita ausiliaria	+5 VDC ($I_L \leq 80\ mA$)
	Tensione di alimentazione sensori Hall	+5 VDC ($I_L \leq 30\ mA$)
Potenzimetri	Potenzimetro P1 (sulla scheda di circuito stampato)	210°; lineare
Connessioni del motore	Motore EC	Avvolgimento del motore 1, avvolgimento del motore 2, avvolgimento del motore 3
Interfaccia	USB 2.0 / USB 3.0	full speed
Indicatori di stato	Esercizio	LED verde
	Errore	LED rosso
Misure	Peso	ca. 36 g
	Dimensioni (L x P x A)	55 x 40 x 19,8 mm
	Fori di fissaggio	per viti M2.5 (max. coppia di serraggio 0,16 Nm)

ESCON 36/3 EC (414533)

Condizioni ambientali	Temperatura	Esercizio	-30...+45 °C
		Range esteso *1)	+45...+78 °C Derating → Figura 2-1
		Magazzinaggio	-40...+85 °C
	Altitudine *2)	Esercizio	0...6'000 m MSL
		Range esteso *1)	6'000...10'000 m MSL Derating → Figura 2-1
Umidità dell'aria	5...90% (senza condensa)		

- *1) Il funzionamento all'interno del range esteso (temperatura e altitudine) è ammesso, comporta però un derating (riduzione della corrente di uscita I_{cont}) delle proporzioni indicate.
- *2) Altitudine in metri sopra il livello del mare (Mean Sea Level, MSL)

Tabella 2-4 Dati tecnici

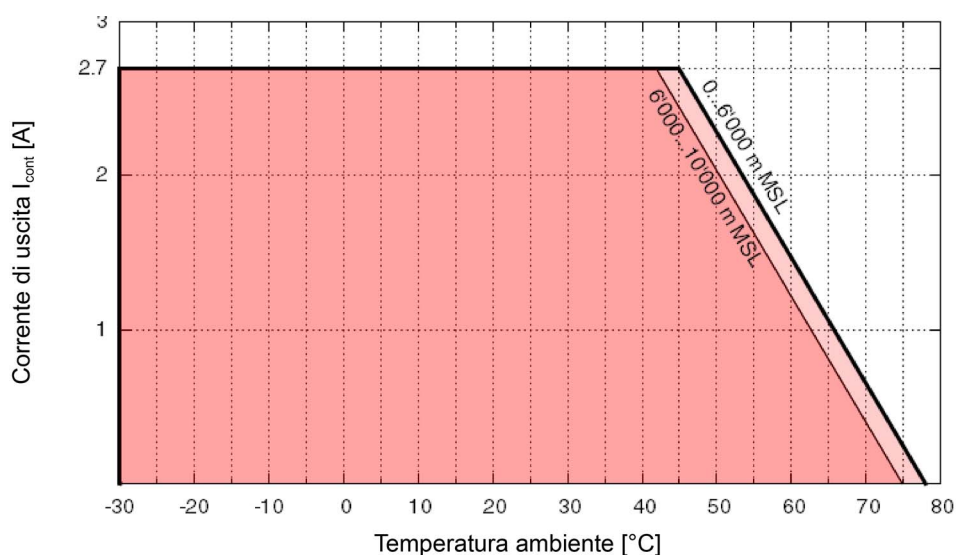


Figura 2-1 Derating corrente di uscita

Funzionalità di protezione	Soglia di disinserimento	Soglia di reinserimento
Sottotensione	7.2 V	7.4 V
Sovratensione	43 V	41 V
Sovracorrente	13.5 A	—
Sovraccarico termico	95 °C	85 °C

Tabella 2-5 Limiti di applicazione

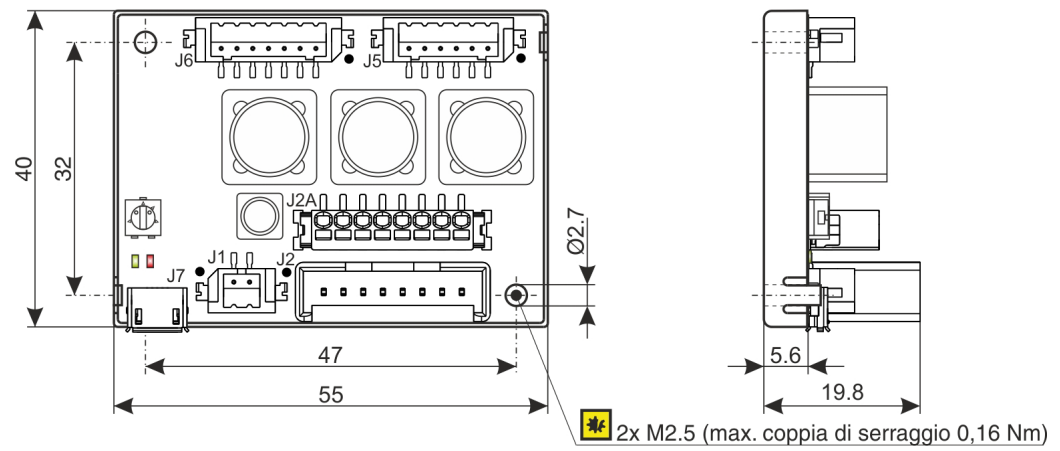


Figura 2-2 Dimensioni di ingombro [mm]

2.2 Norme

Il dispositivo descritto è stato sottoposto a collaudo ed è risultato conforme alle norme sotto elencate. Nella pratica, tuttavia, solo un test CEM effettuato sulla totalità del sistema (l'intera attrezzatura pronta all'uso, comprendente tutti i singoli componenti quali ad es. motore, servocontrollore, alimentatore, filtro CEM, cavi ecc.) può garantire un funzionamento sicuro e privo di errori.



Nota importante

La conformità del dispositivo descritto alle norme citate non implica necessariamente che esso risulti conforme una volta inserito nel sistema complessivo pronto per l'uso. Per verificare la conformità dell'intero sistema è necessario sottoporlo nella sua totalità, con tutti i suoi componenti, ai test CEM richiesti.

Compatibilità elettromagnetica		
Norme generiche	IEC/EN 61000-6-2	Immunità per gli ambienti industriali
	IEC/EN 61000-6-3	Emissione di disturbi per gli ambienti residenziali, commerciali e le piccole imprese
Norme applicate	IEC/EN 61000-6-3 IEC/EN 55022 (CISPR22)	Emissione di disturbi da apparecchiature per la tecnologia dell'informazione
	IEC/EN 61000-4-3	Immunità ai campi elettromagnetici irradiati a radiofrequenza >10 V/m
	IEC/EN 61000-4-4	Immunità ai transitori elettrici veloci (burst) ± 2 kV
	IEC/EN 61000-4-6	Immunità ai disturbi condotti, indotti da campi a radiofrequenza 10 Vrms

Altre norme		
Norme ambientali	IEC/EN 60068-2-6	Influssi ambientali – Prova Fc: Vibrazioni (sinusoidali, 10...500 Hz, 20 m/s ²)
	MIL-STD-810F	Random transport (10...500 Hz fino a 2.53 g _{rms})
Norme di sicurezza	UL File Number E207844; scheda di circuito stampato non guarnita	
Affidabilità	MIL-HDBK-217F	Prognosi di affidabilità dei dispositivi elettronici Ambiente: suolo, mite (GB) Temperatura ambiente: 298 °K (25 °C) Sollecitazione dei componenti: in conformità con schema elettrico e potenza nominale Tempo medio fra i guasti (MTBF): 403.301 ore

Tabella 2-6 Norme

3 IMPOSTAZIONI

NOTA IMPORTANTE: PRESUPPOSTI NECESSARI PER L'AUTORIZZAZIONE A PROCEDERE ALL'INSTALLAZIONE

L'ESCON 36/3 EC è da considerarsi come “macchina incompleta” ai sensi della direttiva UE 2006/42/CE, articolo 2, paragrafo (g) ed è concepito per essere integrato in altre macchine, macchine incomplete o attrezzature o combinato con esse.



AVVERTIMENTO

Pericolo di lesioni

Un uso del dispositivo all'interno di un sistema non completamente conforme ai requisiti della direttiva UE 2006/42/CE può avere come conseguenza gravi lesioni!

- Non mettere in servizio il dispositivo senza prima essersi assicurati che la macchina in cui viene integrato soddisfi i requisiti richiesti dalla direttiva UE.
- Non mettere in servizio il dispositivo finché la macchina in cui viene integrato non soddisfa tutti i criteri rilevanti in materia di prevenzione degli infortuni e sicurezza sul lavoro.
- Non mettere in servizio il dispositivo finché non sono state stabilite tutte le interfacce necessarie e non sono soddisfatti tutti i requisiti richiesti nel presente documento.

3.1 Regole di validità generale

Per tutti i possibili modelli di motore vengono forniti dati sui collegamenti da/verso e indicati i cavi richiesti corrispondenti. Se non vengono utilizzati i cavi preconfezionati maxon, i collegamenti devono essere realizzati a cura dell'utente come descritto al → capitolo “3.4.7 ESCON 36/3 EC Connector Set” a pagina 3-27 e al → capitolo “4 Cablaggio” a pagina 4-31.



Tensione di esercizio massima consentita

- Assicurarsi che la tensione di esercizio sia compresa tra 10 e 36 VDC.
- Una tensione di esercizio superiore a 38 VDC o una polarità errata distruggono il dispositivo.
- Tenere presente che la corrente richiesta dipende dal momento di carico. I limiti di corrente dell'ESCON 36/3 EC sono i seguenti: in servizio continuo max. 2,7 A / per breve tempo (accelerazione) max. 9 A.



L'hot swap dell'interfaccia USB può danneggiare l'hardware

Se l'interfaccia USB viene collegata con l'alimentazione elettrica inserita (hot swap), le probabili differenze di potenziale elevate dei due alimentatori di sistema di comando e PC/notebook possono danneggiare l'hardware.

- Evitare le differenze di potenziale tra l'alimentazione elettrica di sistema di comando e PC/notebook oppure, se possibile, compensarle.
- Collegare prima il connettore USB e poi inserire l'alimentazione elettrica del sistema di comando.



Come leggere i dati di cablaggio

Nel presente documento, per le istruzioni di cablaggio viene usato il seguente schema:

- Colonna “**J... e lato A**”: numero del contatto...
 - del connettore femmina,
 - del connettore maschio corrispondente e
 - del lato A del cavo maxon prefabbricato adatto.
- Colonna “**Cavo confezionato**”: colore dei cavetti del cavo maxon preconfezionato.
- Colonna “**Lato B**”: numero del contatto del lato B del cavo maxon prefabbricato adatto.

3.2 Determinazione dell'alimentazione elettrica

In linea di massima è possibile impiegare qualunque alimentazione soddisfi le esigenze minime sotto indicate.

Requisiti per l'alimentazione elettrica	
Tensione di uscita	+V _{CC} 10...36 VDC
Tensione di uscita assoluta	min. 8 VDC; max. 38 VDC
Corrente di uscita	in funzione del carico <ul style="list-style-type: none">• in servizio continuo max. 2,7 A• per breve tempo (accelerazione, <4 s) max. 9 A

- 1) Applicare la formula seguente per calcolare la tensione necessaria sotto carico.
- 2) Selezionare l'alimentazione elettrica in base alla tensione calcolata. Tenere presente che:
 - a) l'alimentazione elettrica deve essere in grado di immagazzinare l'energia cinetica di frenatura del carico (ad esempio in un condensatore);
 - b) se si impiega un alimentatore stabilizzato, la protezione da sovracorrente per la zona di lavoro deve essere disattivata.



Nota

La formula tiene già conto dei dati seguenti:

- Range dinamico PWM max. del 98%
- Caduta di tensione max. del controller di 1 V @ 2,7 A

VALORI NOTI:

- Momento di carico M [mNm]
- Velocità a carico n [rpm]
- Tensione nominale del motore U_N [volt]
- Regime al minimo del motore per U_N, n₀ [rpm]
- Gradiente velocità/coppia del motore Δn/ΔM [rpm/mNm]

VALORI RICERCATI:

- Tensione nominale di esercizio +V_{CC} [volt]

SOLUZIONE:

$$V_{CC} \geq \left[\frac{U_N}{n_0} \cdot \left(n + \frac{\Delta n}{\Delta M} \cdot M \right) \cdot \frac{1}{0.98} \right] + 1 [V]$$

3.3 Operazioni di cablaggio

Questa sezione contiene i dati relativi ai collegamenti necessari per la messa in servizio dell'ESCON36/3 EC. Vengono fornite informazioni per entrambe le procedure: Plug&Play (connessione immediata) e confezionamento in proprio dei cavi.

PLUG&PLAY

Questa modalità consente di godere dei vantaggi dei cavi maxon preconfezionati. I cavi sono pronti per l'uso e permettono di ridurre al minimo i tempi necessari per la messa in servizio.

- Consultare la "Tabella di selezione dei cavi" (→ Tabella 3-7) per individuare i numeri d'ordine dei cavi preconfezionati adatti alla particolare applicazione.
- Per l'assegnazione delle connessioni del cavo, seguire il riferimento incrociato.

CONFEZIONAMENTO IN PROPRIO

- Desumere dalla "Tabella di selezione dei cavi" (→ Tabella 3-7) quali cavi sono richiesti per la particolare applicazione.
- Per le specifiche e l'assegnazione delle connessioni del cavo, seguire il riferimento incrociato.
- Utilizzare il set di connettori (→ pagina 3-27) contenente i connettori maschio e i morsetti di connessione adatti ai connettori femmina.

Cavo / Adattatore			Connettore femmina / Connettore maschio	Motore EC con...	
Denominazione	Numero d'ordine	→ pagina		Cavo	Cavo Flexprint (FPC)
Power Cable	403957	3-14	J1	X	X
I/O Cable 6core	403965	3-18	J5	X	X
I/O Cable 7core	403964	3-22	J6	O	O
USB Type A - micro B Cable	403968	3-24	J7	X	X
Adapter BLACK FPC11poles	418719	3-25	J2		O
Adapter BLUE FPC8poles	418723	3-26	J2		O
Adapter GREEN FPC8poles	418721	3-27	J2		O

Legenda: X = obbligatorio / O = opzionale

Tabella 3-7 Tabella di selezione dei cavi

3.4 Connessioni

Le connessioni effettive dipendono dalla configurazione complessiva del singolo sistema di motorizzazione e dal tipo di motore impiegato. Alcuni collegamenti devono essere stabiliti nel modo prescritto; per motore/ sensore Hall (J2/J2A) sussistono invece possibilità di connessione alternative.

Attenersi a quanto descritto rispettando la sequenza indicata e utilizzare lo schema di connessione più adatto ai componenti utilizzati. Gli schemi corrispondenti si trovano al ➔ capitolo "4 Cablaggio" a pagina 4-31.

3.4.1 Alimentazione elettrica (J1)



Figura 3-3 Connettore femmina per alimentazione elettrica J1

J1 e lato A Pin	Cavo confezionato Colore	Lato B Pin	Segnale	Descrizione
1	bianco	-	Power_GND	Messa a terra tensione di esercizio
2	marrone	+	+V _{CC}	Tensione nominale di esercizio (+10...+36 VDC)

Tabella 3-8 Connettore femmina per alimentazione elettrica J1 – Assegnazione delle connessioni e cablaggio

Power Cable (403957)		
		B
Sezione del cavo	2 x 0,34 mm ²	
Lunghezza	1,5 m	
Lato A	Connettori adatti Contatti adatti	Hirose DF3-2S-2C Hirose DF3-22SC...
Lato B	Capicorda 0,34 mm ²	

Tabella 3-9 Power Cable

3.4.2 Motore / Sensore Hall (J2 / J2A)

**Rischio di distruzione**

Utilizzare solamente uno dei due connettori femmina: J2 o J2A!

CONNETTORE MASCHIO J2

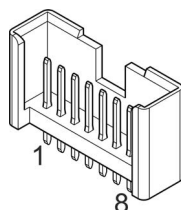


Figura 3-4 Connettore maschio per motore / sensore Hall J2

**Metodo consigliato**

- Per i motori EC con FPC (cavo Flexprint) integrato è possibile utilizzare gli adattatori preconfezionati. Per i dettagli → "Tabella di selezione dei cavi" a pagina 3-13.

J2 e lato A Pin	Cavo confezionato Colore	Lato B Pin	Segnale	Descrizione
1			Avvolgimento motore 1	EC motor: avvolgimento 1
2			Avvolgimento motore 2	EC motor: avvolgimento 2
3			Avvolgimento motore 3	EC motor: avvolgimento 3
4			+5 VDC	Tensione di alimentazione per sensori Hall (+5 VDC; $I_L \leq 30$ mA)
5			GND	Messa a terra
6			Sensore Hall 1	Sensore Hall 1, ingresso
7			Sensore Hall 2	Sensore Hall 2, ingresso
8			Sensore Hall 3	Sensore Hall 3, ingresso

Tabella 3-10 Connettore maschio per motore / sensore Hall J2 – Assegnazione delle connessioni e cablaggio

Specifiche / accessori	
Tipo	Connettore maschio Minimodul, verticale, a una fila, 8 poli, passo 2,5 mm
Connettori adatti	Connettore femmina a crimpare Lumberg, 8 poli (3114 08)
Contatti adatti	Contatto a crimpare per connettore femmina Lumberg (3111 03)
Attrezzi adatti	Pinza a crimpare Lumberg (CZ31)

Tabella 3-11 Connettore maschio per motore / sensore Hall J2 – Specifiche e accessori

Per schema di connessione → Figura 3-6.

CONNETTORE FEMMINA J2A

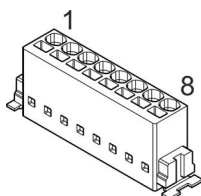


Figura 3-5 Connettore femmina per motore / sensore Hall J2A

J2 e lato A Pin	Cavo confezionato Colore	Lato B Pin	Segnale	Descrizione
1			Avvolgimento motore 1	EC motor: avvolgimento 1
2			Avvolgimento motore 2	EC motor: avvolgimento 2
3			Avvolgimento motore 3	EC motor: avvolgimento 3
4			+5 VDC	Tensione di alimentazione per sensori Hall (+5 VDC; $I_L \leq 30$ mA)
5			GND	Messa a terra
6			Sensore Hall 1	Sensore Hall 1, ingresso
7			Sensore Hall 2	Sensore Hall 2, ingresso
8			Sensore Hall 3	Sensore Hall 3, ingresso

Tabella 3-12 Connettore femmina per motore / sensore Hall J2A – Assegnazione delle connessioni e cablaggio

Specifiche / accessori		
Tipo	Connettore con contatti a molla, 8 poli, passo 2,5 mm	
Cavi adatti	rigido	0,14...0,5 mm ² , AWG 26-20 / lunghezza di spelatura 6 mm
	flessibile	0,2...0,5 mm ² , AWG 24-20 / lunghezza di spelatura 6 mm 0,25...0,5 mm ² , AWG 24-20 / lunghezza di spelatura 6 mm, capicorda
Attrezzi adatti	Minicacciavite, dimensioni "00"	

Tabella 3-13 Connettore femmina per motore / sensore Hall J2A – Specifiche e accessori

Tensione di alimentazione sensori Hall	+5 VDC
Corrente di alimentazione max. sensori Hall	30 mA
Tensione di ingresso	0...24 VDC
Tensione di ingresso max.	+24 VDC
Logica 0	tipico <1,0 V
Logica 1	tipico >2,4 V
Resistenza pullup interna	2,7 kΩ (riferita a +5,45 V – 0,6 V)

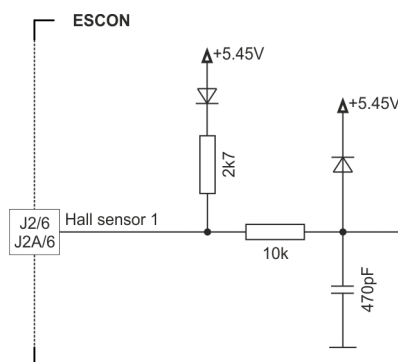


Figura 3-6 Circuito di ingresso sensore Hall (applicabile anche per sensori Hall 2 e 3)

3.4.3 I/O digitali (J5)

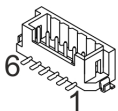


Figura 3-7 Connettore femmina per I/O digitali J5

J5 e lato A Pin	Cavo confezionato Colore	Lato B Pin	Segnale	Descrizione
1	bianco		DigIN1	Ingresso digitale 1
2	marrone		DigIN2	Ingresso digitale 2
3	verde		DigIN/DigOUT3	Ingresso/uscita digitale 3
4	giallo		DigIN/DigOUT4	Ingresso/uscita digitale 4
5	grigio		GND	Messa a terra
6	rosa		+5 VDC	Tensione di uscita ausiliaria (+5 VDC; ≤80 mA)

Tabella 3-14 Connettore femmina per I/O digitali J5 – Assegnazione delle connessioni e cablaggio

I/O Cable 6core (403965)		
Sezione del cavo	6 x 0,14 mm ²	
Lunghezza	1,5 m	
Lato A	Connettori adatti Contatti adatti	Hirose DF3-6S-2C Hirose DF3-2428SC...
Lato B	Capicorda 0,14 mm ²	

Tabella 3-15 I/O Cable 6core

3.4.3.1 Ingresso digitale 1

Tensione di ingresso	0...36 VDC
Tensione di ingresso max.	+36 VDC / -36 VDC
Logica 0	tipico <1,0 V
Logica 1	tipico >2,4 V
Resistenza di ingresso	tipico 47 kΩ (<3,3 V) tipico 38,5 kΩ (@ 5 V) tipico 25,5 kΩ (@ 24 V)
Corrente di ingresso con logica 1	tipico 130 μA @ 5 VDC
Ritardo di commutazione	<8 ms

Gamma di frequenza PWM	10 Hz...5 kHz
Range dinamico PWM (risoluzione)	10...90% (0.1%)
Accuratezza PWM	Tipico 0,1% @ 10 Hz Tipico 0,5% @ 1 kHz Tipico 2,5% @ 5 kHz
Durata periodo RC Servo	3...30 ms
Lunghezza impulso RC Servo	1...2 ms

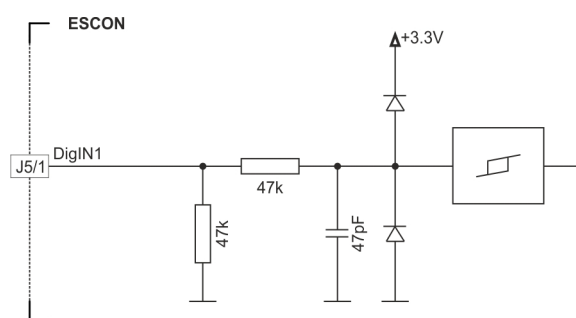


Figura 3-8 Circuito DigIN1

3.4.3.2 Ingresso digitale 2

Tensione di ingresso	0...36 VDC
Tensione di ingresso max.	+36 VDC / -36 VDC
Logica 0	tipico <1,0 V
Logica 1	tipico >2,4 V
Resistenza di ingresso	tipico 47 kΩ (<3,3 V) tipico 38,5 kΩ (@ 5 V) tipico 25,5 kΩ (@ 24 V)
Corrente di ingresso con logica 1	tipico 130 μA @ 5 VDC
Ritardo di commutazione	<8 ms

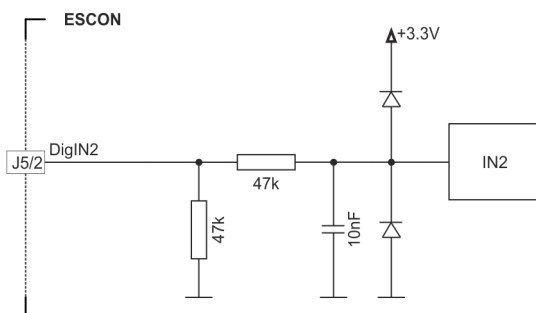


Figura 3-9 Circuito DigIN2

3.4.3.3 Ingressi/uscite digitali 3 e 4

DigIN	
Tensione di ingresso	0...36 VDC
Tensione di ingresso max.	+36 VDC
Logica 0	tipico <1,0 V
Logica 1	tipico >2,4 V
Resistenza di ingresso	tipico 47 kΩ (<3,3 V) tipico 38,5 kΩ (@ 5 V) tipico 25,5 kΩ (@ 24 V)
Corrente di ingresso con logica 1	tipico 130 μA @ 5 VDC
Ritardo di commutazione	<8 ms

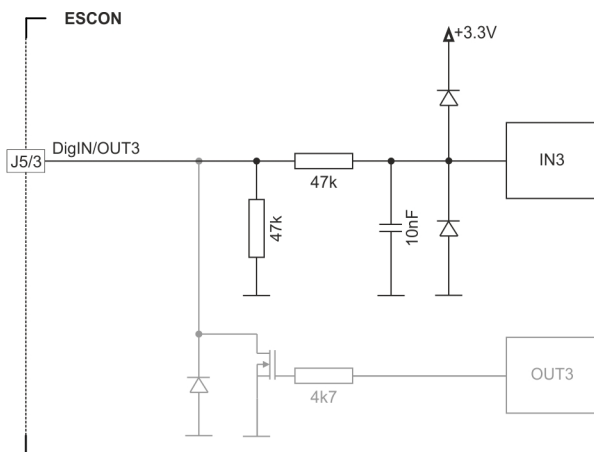


Figura 3-10 Circuito DigIN3 (applicabile anche per DigIN4)

DigOUT	
Tensione di ingresso max.	+36 VDC
Corrente di carico max.	500 mA
Caduta di tensione max.	0,5 V @ 500 mA
Induttanza di carico max.	100 mH @ 24 VDC; 500 mA

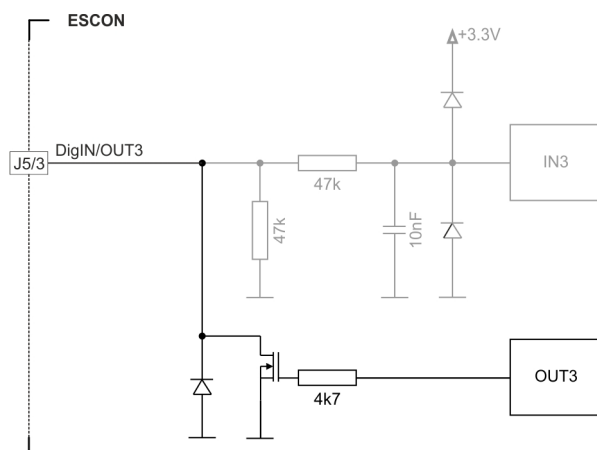


Figura 3-11 Circuito DigOUT3 (applicabile anche per DigOUT4)

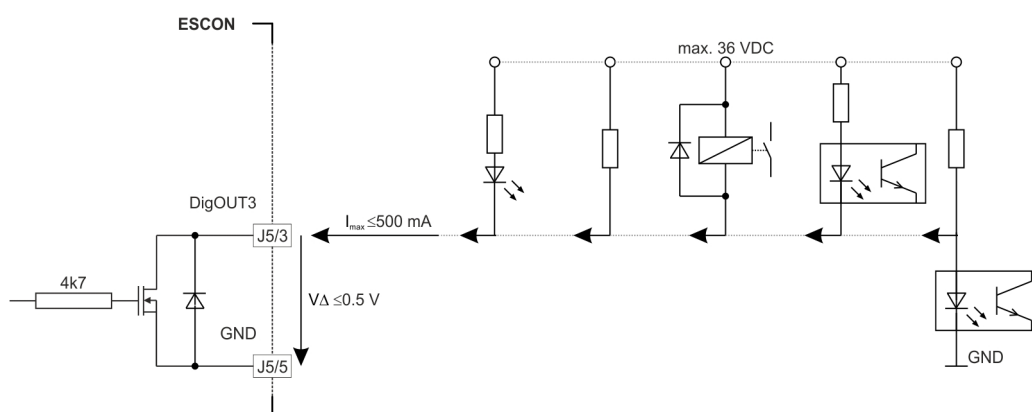


Figura 3-12 Esempi di circuito DigOUT3 (applicabile anche per DigOUT4)

3.4.4 I/O analogici (J6)

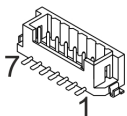


Figura 3-13 Connettore femmina per I/O analogici J6

J6 e lato A Pin	Cavo confezionato Colore	Lato B Pin	Segnale	Descrizione
1	bianco		AnIN1+	Ingresso analogico 1, segnale positivo
2	marrone		AnIN1-	Ingresso analogico 1, segnale negativo
3	verde		AnIN2+	Ingresso analogico 2, segnale positivo
4	giallo		AnIN2-	Ingresso analogico 2, segnale negativo
5	grigio		AnOUT1	Uscita analogica 1
6	rosa		AnOUT2	Uscita analogica 2
7	blu		GND	Messa a terra

Tabella 3-16 Connettore femmina per I/O analogici J6 – Assegnazione delle connessioni e cablaggio

I/O Cable 7core (403964)		
Sezione del cavo	7 x 0,14 mm ²	
Lunghezza	1,5 m	
Lato A	Connettori adatti Contatti adatti	Hirose DF3-7S-2C Hirose DF3-2428SC...
Lato B	Capicorda 0,14 mm ²	

Tabella 3-17 I/O Cable 7core

3.4.4.1 Ingressi analogici 1 e 2

Tensione di ingresso	-10...+10 VDC (differenziale)
Tensione di ingresso max.	+24 VDC / -24 VDC
Tensione di modo comune	-5...+10 VDC (riferita a massa)
Resistenza di ingresso	100 k Ω (differenziale) 50 k Ω (riferita a massa)
Convertitore A/D	12 bit
Risoluzione	5,07 mV
Ampiezza di banda	10 kHz

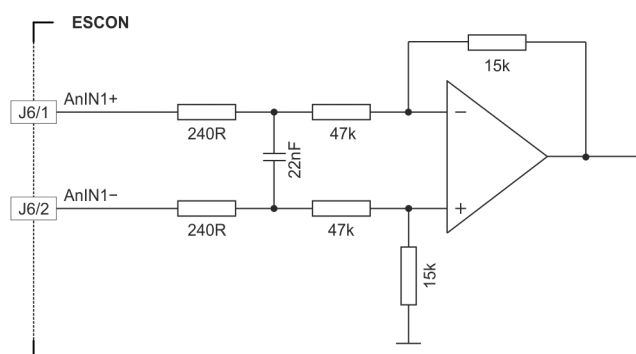


Figura 3-14 Circuito AnIN1 (applicabile anche per AnIN2)

3.4.4.2 Uscite analogiche 1 e 2

Tensione di uscita	-4...+4 VDC
Convertitore D/A	12 bit
Risoluzione	2,30 mV
Frequenza di ripetizione	AnOUT1: 26,8 kHz AnOUT2: 5,4 kHz
Ampiezza di banda analogica dell'amplificatore di uscita	20 kHz
Carico capacitivo max.	10 nF
Corrente di uscita max.	1 mA

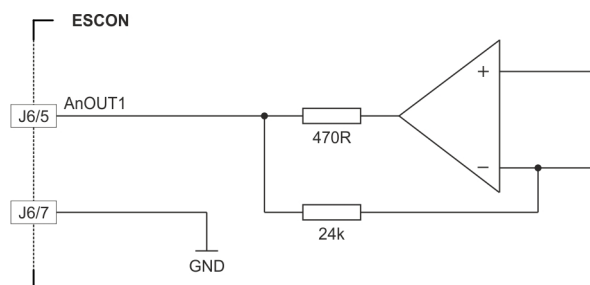


Figura 3-15 Circuito AnOUT1 (applicabile anche per AnOUT2)

3.4.5 USB (J7)



L'hot swap dell'interfaccia USB può danneggiare l'hardware

Se l'interfaccia USB viene collegata con l'alimentazione elettrica inserita (hot swap), le probabili differenze di potenziale elevate dei due alimentatori di sistema di comando e PC/notebook possono danneggiare l'hardware.

- Evitare le differenze di potenziale tra l'alimentazione elettrica di sistema di comando e PC/notebook oppure, se possibile, compensarle.
- Collegare prima il connettore USB e poi inserire l'alimentazione elettrica del sistema di comando.

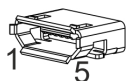


Figura 3-16 Connettore femmina per USB J7



Nota

La colonna "Lato B" (→ Tabella 3-18) si riferisce alla porta USB del computer dell'utente.

J7 e lato A Pin	Cavo confezionato Colore	Lato B Pin	Segnale	Descrizione
1		1	V_{BUS}	Tensione di alimentazione BUS USB +5 VDC
2		2	D-	Data- USB (intrecciato con Data+)
3		3	D+	Data+ USB (intrecciato con Data-)
4		-	ID	non assegnato
5		4	GND	Messa a terra USB

Tabella 3-18 Connettore femmina per USB J7 – Assegnazione delle connessioni e cablaggio

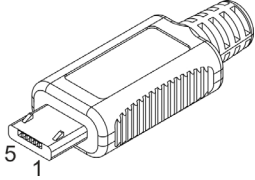
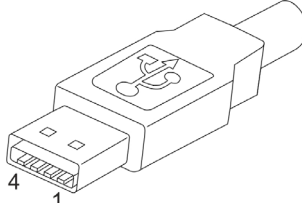
USB Type A - micro B Cable (403968)	
A	B
	
Sezione del cavo	conforme alle specifiche USB 2.0 / USB 3.0
Lunghezza	1,5 m
Lato A	USB tipo "micro B", maschio
Lato B	USB tipo "A", maschio

Tabella 3-19 USB Type A - micro B Cable

USB Standard	USB 2.0 / USB 3.0 (full speed)
Tensione di esercizio bus max.	+5,25 VDC
Corrente di ingresso tipica	60 mA
Tensione di ingresso dati DC max.	-0,5...+3,8 VDC

3.4.6 Adattatori per motori EC maxon con cavo Flexprint (FPC)

Utilizzare gli adattatori preconfezionati per il collegamento semplice ai motori EC maxon con FPC (cavo Flexprint) integrato. Gli adattatori sono codificati mediante colori e si combinano con i seguenti motori:

Numero d'ordine	Adattatore			Motori adatti con sensori Hall (elenco non esaustivo)	
	Denominazione	Colore	Poli	Tipo	Potenza [W]
418719	Adapter BLACK FPC11poles	nero	11	EC 10 EC 13 EC 20 flat EC 32 flat EC 45 flat	8 6 / 12 3 / 5 6 / 15 12 / 30
418723	Adapter BLUE FPC8poles	blu	8	EC 6 EC 8 EC 9.2 flat	1,5 / 2 2 0,5
418721	Adapter GREEN FPC8poles	verde	8	EC 6 EC 10 flat	1,2 0,2

Tabella 3-20 Adattatori per cavo Flexprint

ADAPTER BLACK FPC11POLES

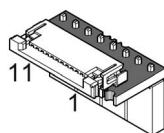


Figura 3-17 Adapter BLACK FPC11poles

Adapter BLACK Pin	Segnale	Descrizione
1	+5 VDC	Tensione di alimentazione per sensori Hall (+5 VDC; $I_L \leq 30$ mA)
2	Sensore Hall 3	Sensore Hall 3, ingresso
3	Sensore Hall 1	Sensore Hall 1, ingresso
4	Sensore Hall 2	Sensore Hall 2, ingresso
5	GND	Messa a terra
6	Avvolgimento motore 3	EC motor: avvolgimento 3
7	Avvolgimento motore 3	EC motor: avvolgimento 3

Adapter BLACK Pin	Segnale	Descrizione
8	Avvolgimento motore 2	EC motor: avvolgimento 2
9	Avvolgimento motore 2	EC motor: avvolgimento 2
10	Avvolgimento motore 1	EC motor: avvolgimento 1
11	Avvolgimento motore 1	EC motor: avvolgimento 1

Tabella 3-21 Adapter BLACK FPC11poles – Assegnazione delle connessioni

ADAPTER BLUE FPC8POLES

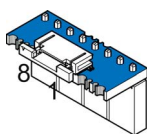


Figura 3-18 Adapter BLUE FPC8poles

Adapter BLUE Pin	Segnale	Descrizione
1	Avvolgimento motore 1	EC motor: avvolgimento 1
2	Avvolgimento motore 2	EC motor: avvolgimento 2
3	Avvolgimento motore 3	EC motor: avvolgimento 3
4	+5 VDC	Tensione di alimentazione per sensori Hall (+5 VDC; $I_L \leq 30$ mA)
5	GND	Messa a terra
6	Sensore Hall 1	Sensore Hall 1, ingresso
7	Sensore Hall 2	Sensore Hall 2, ingresso
8	Sensore Hall 3	Sensore Hall 3, ingresso

Tabella 3-22 Adapter BLUE FPC8poles – Assegnazione delle connessioni

ADAPTER GREEN FPC8POLES

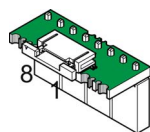


Figura 3-19 Adapter GREEN FPC8poles

Adapter GREEN Pin	Segnale	Descrizione
1	Avvolgimento motore 3	EC motor: avvolgimento 3
2	Avvolgimento motore 2	EC motor: avvolgimento 2
3	Sensore Hall 3	Sensore Hall 3, ingresso
4	+5 VDC	Tensione di alimentazione per sensori Hall (+5 VDC; $I_L \leq 30$ mA)
5	GND	Messa a terra
6	Sensore Hall 1	Sensore Hall 1, ingresso
7	Sensore Hall 2	Sensore Hall 2, ingresso
8	Avvolgimento motore 1	EC motor: avvolgimento 1

Tabella 3-23 Adapter GREEN FPC8poles – Assegnazione delle connessioni

3.4.7 ESCON 36/3 EC Connector Set

Se si è scelto di non servirsi dei cavi maxon preconfezionati è possibile utilizzare questo set di connettori, che contiene tutti i componenti necessari per il confezionamento dei cavi.

«ESCON 36/3 EC Connector Set» (425255)		
Per zoccolo di connessione	Specifiche	Quantità
J1	Connettore femmina a crimpare Hirose, 2 poli (DF3-2S-2C)	1
J1	Contatto a crimpare per connettore femmina Hirose (DF3-22SC...)	3
J5	Connettore femmina a crimpare Hirose, 6 poli (DF3-6S-2C)	1
J5, J6	Contatto a crimpare per connettore femmina Hirose (DF3-2428SC...)	14
J6	Connettore femmina a crimpare Hirose, 7 poli (DF3-7S-2C)	1

Tabella 3-24 ESCON 36/3 EC Connector Set – Contenuto



Metodo consigliato

Se non si utilizzano i cavi maxon preconfezionati, è altamente raccomandabile l'impiego dei seguenti attrezzi:

- Pinza a crimpare Hirose (DF3-TA22HC) per contatti a crimpare DF3-22SC...
- Pinza a crimpare Hirose (DF3-TA2428HC) per contatti a crimpare DF3-2428SC...
- Pinza a crimpare Lumberg (CZ31) per contatti a crimpare 3111 03

3.5 Potenzimetri

POTENZIOMETRO P1

Campo di regolazione	210°
Tipo	lineare

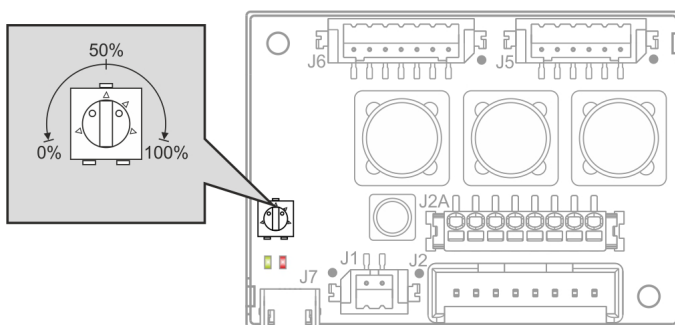


Figura 3-20 Potenzometro P1 – Posizione di montaggio e campo di regolazione

3.6 Indicatori di stato

Dei diodi luminosi (LED) consentono di visualizzare lo stato di servizio corrente (luce verde) nonché possibili errori (luce rossa).

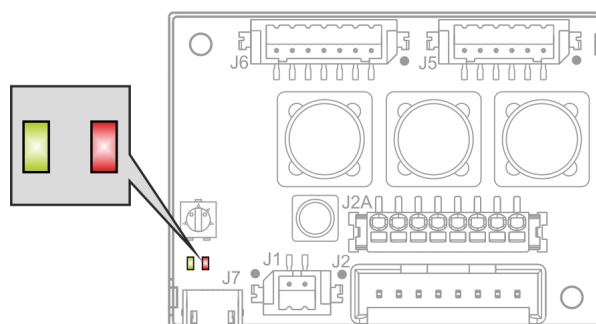


Figura 3-21 LED – Posizione di montaggio

LED		Stato / errore	
verde	rosso		
spento	spento	INIT	
lampeggio lento	spento	BLOCCO	
acceso	spento	ABILITAZIONE	
2x	spento	INTERRUZIONE; ARRESTO	
spento	1x	ERRORE	<ul style="list-style-type: none"> • Errore +Vcc sovratensione • Errore +Vcc sottotensione • Errore +5 VDC sottotensione
spento	2x	ERRORE	<ul style="list-style-type: none"> • Errore di sovraccarico termico • Errore di sovracorrente • Errore di protezione da sovraccarico stadio di potenza
spento	4x	ERRORE	<ul style="list-style-type: none"> • Errore di valore nominale PWM fuori range
spento	5x	ERRORE	<ul style="list-style-type: none"> • Errore sensori Hall – Logica di commutazione • Errore sensori Hall – Sequenza di commutazione • Errore sensori Hall – Frequenza troppo alta
spento	acceso	ERRORE	<ul style="list-style-type: none"> • Errore Auto Tuning – Identificazione • Errore interno software

Tabella 3-25 LED – Interpretazione della visualizzazione degli stati

••Pagina lasciata vuota intenzionalmente••

4 CABLAGGIO

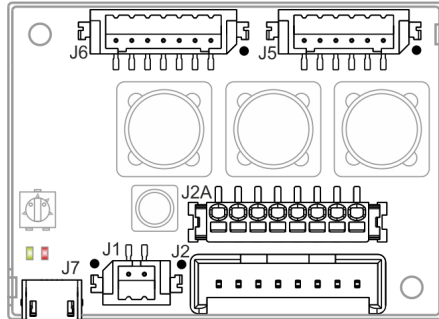




Figura 4-22 Interfacce – Denominazioni e posizione di montaggio



Nota

Nei diagrammi presentati a continuazione vengono impiegati i seguenti simboli e denominazioni:

- «Analog I/O» sta per ingressi/uscite analogici
- «Digital I/O» sta per ingressi/uscite digitali
- «Power Supply» sta per alimentazione elettrica
-  Foro di fissaggio sulla scheda di circuito stampato
-  Messa a terra (opzionale)

4.1 maxon EC motor con sensori Hall

CONNETTORE MASCHIO J2

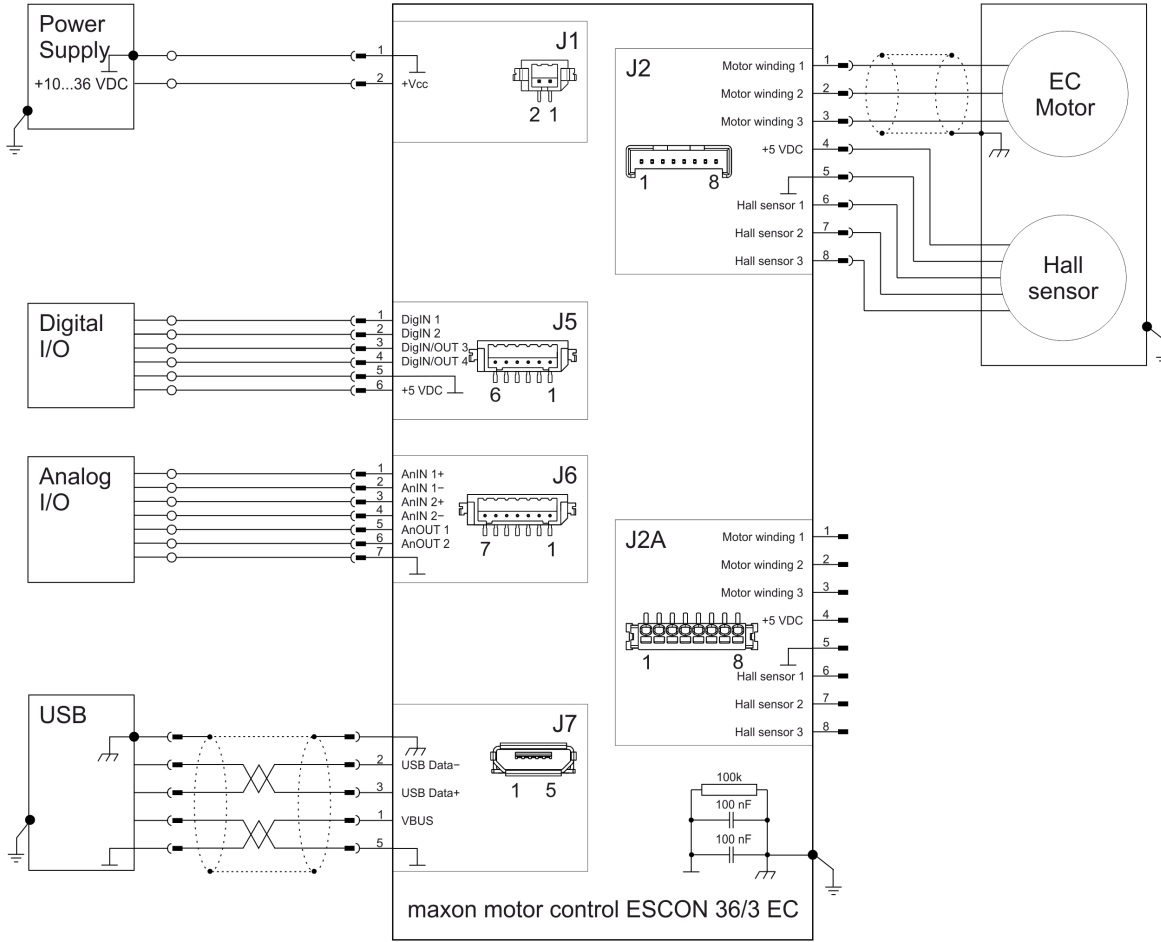


Figura 4-23 maxon EC motor con sensori Hall (J2)

CONNETTORE FEMMINA J2A

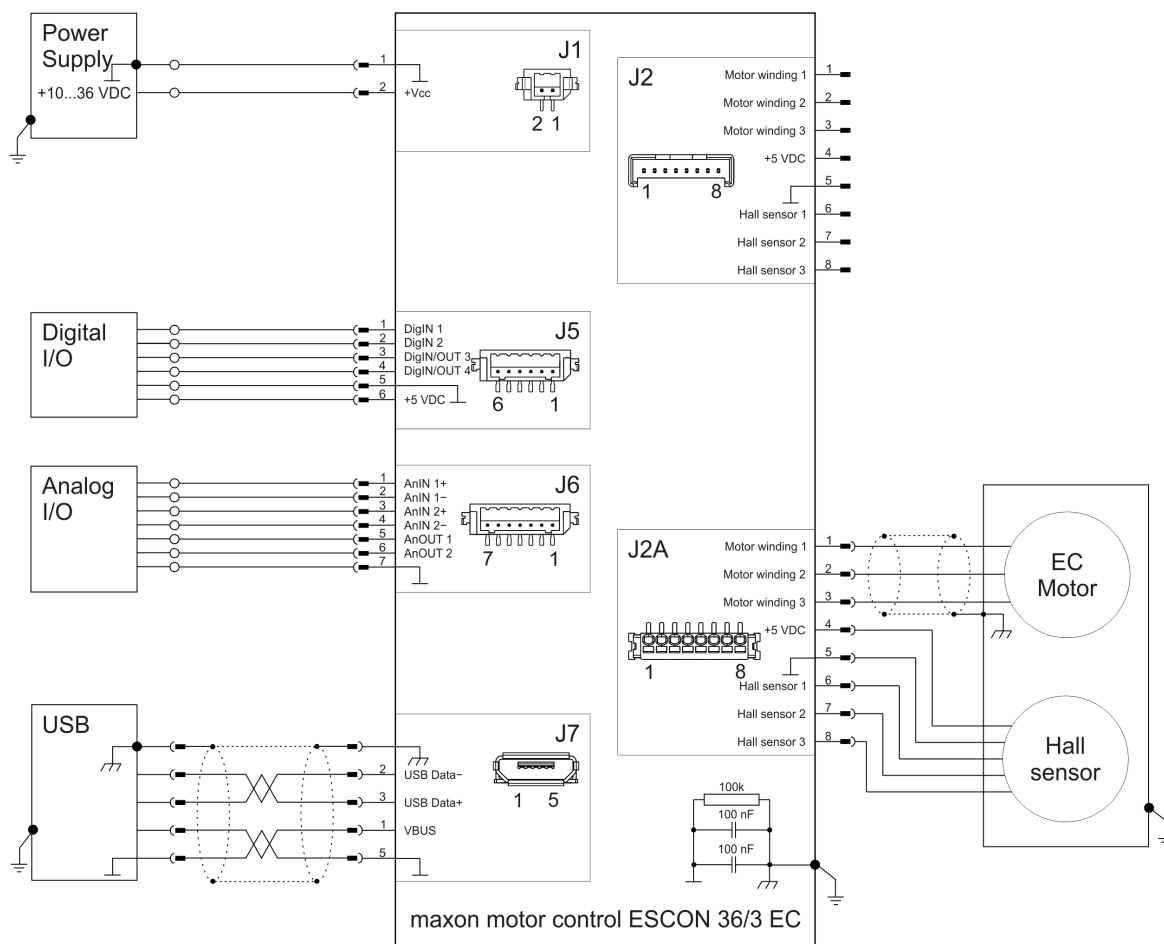


Figura 4-24 maxon EC motor con sensori Hall (J2A)

4.2 maxon EC motor con sensori Hall e cavo Flexprint (FPC)

CONNETTORE MASCHIO J2 / ADATTATORE BLACK (J2 PER FPC A 11 POLI)

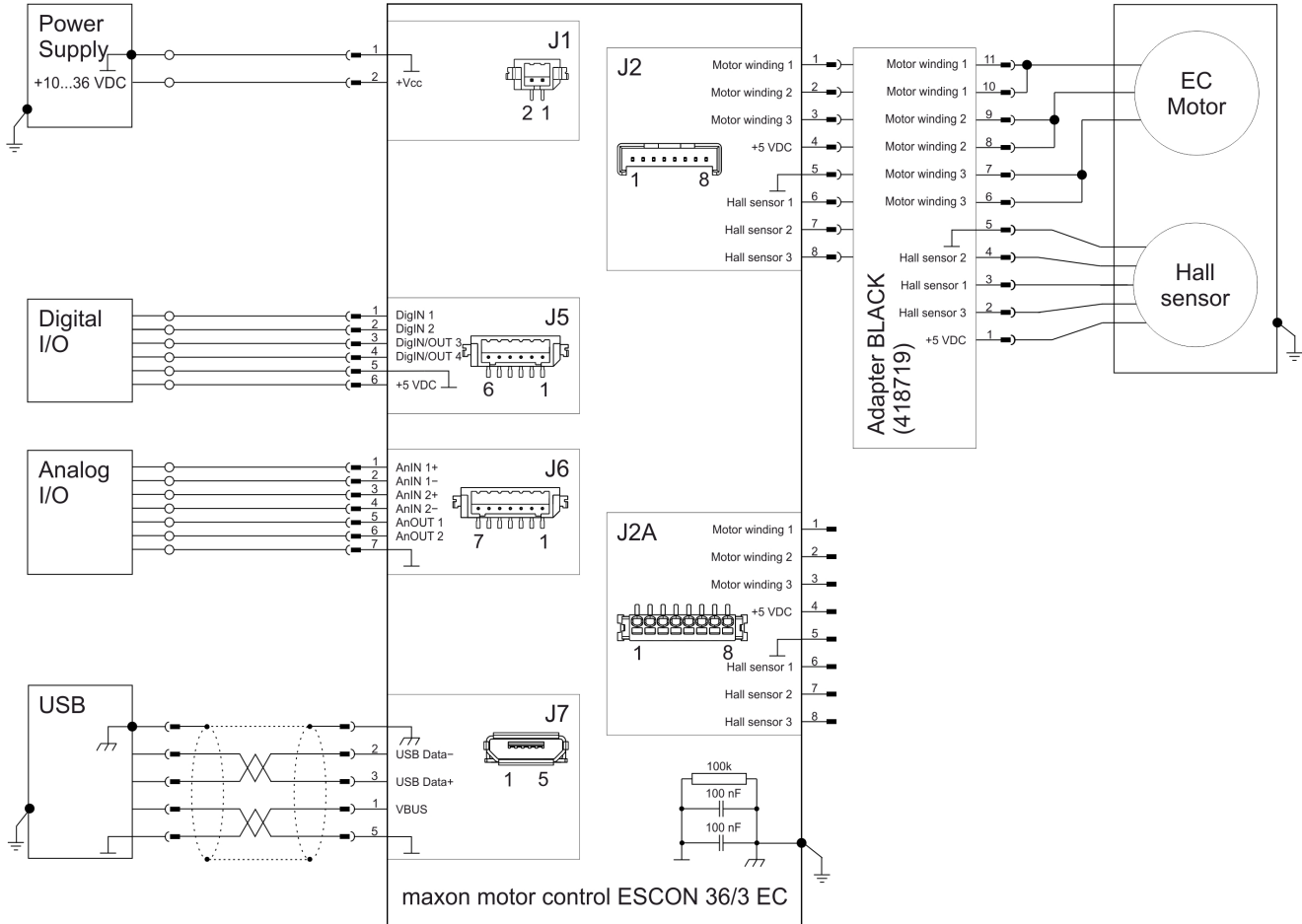


Figura 4-25 maxon EC motor con sensori Hall (J2 e adattatore BLACK)

CONNETTORE MASCHIO J2 / ADATTATORE BLUE (J2 PER FPC A 8 POLI)

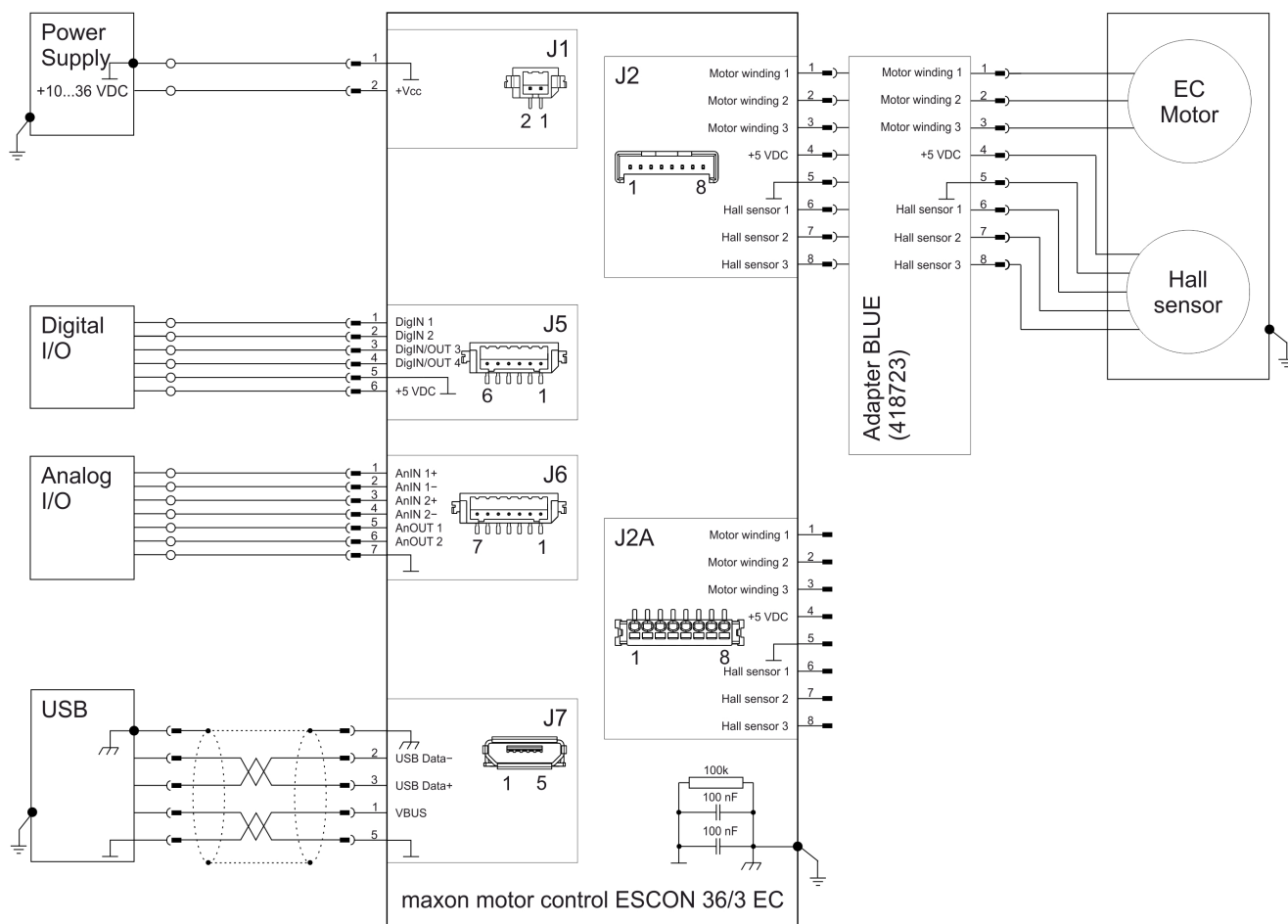


Figura 4-26 maxon EC motor con sensori Hall (J2 e adattatore BLUE)

CONNETTORE MASCHIO J2 / ADATTATORE GREEN (J2 PER FPC A 8 POLI)

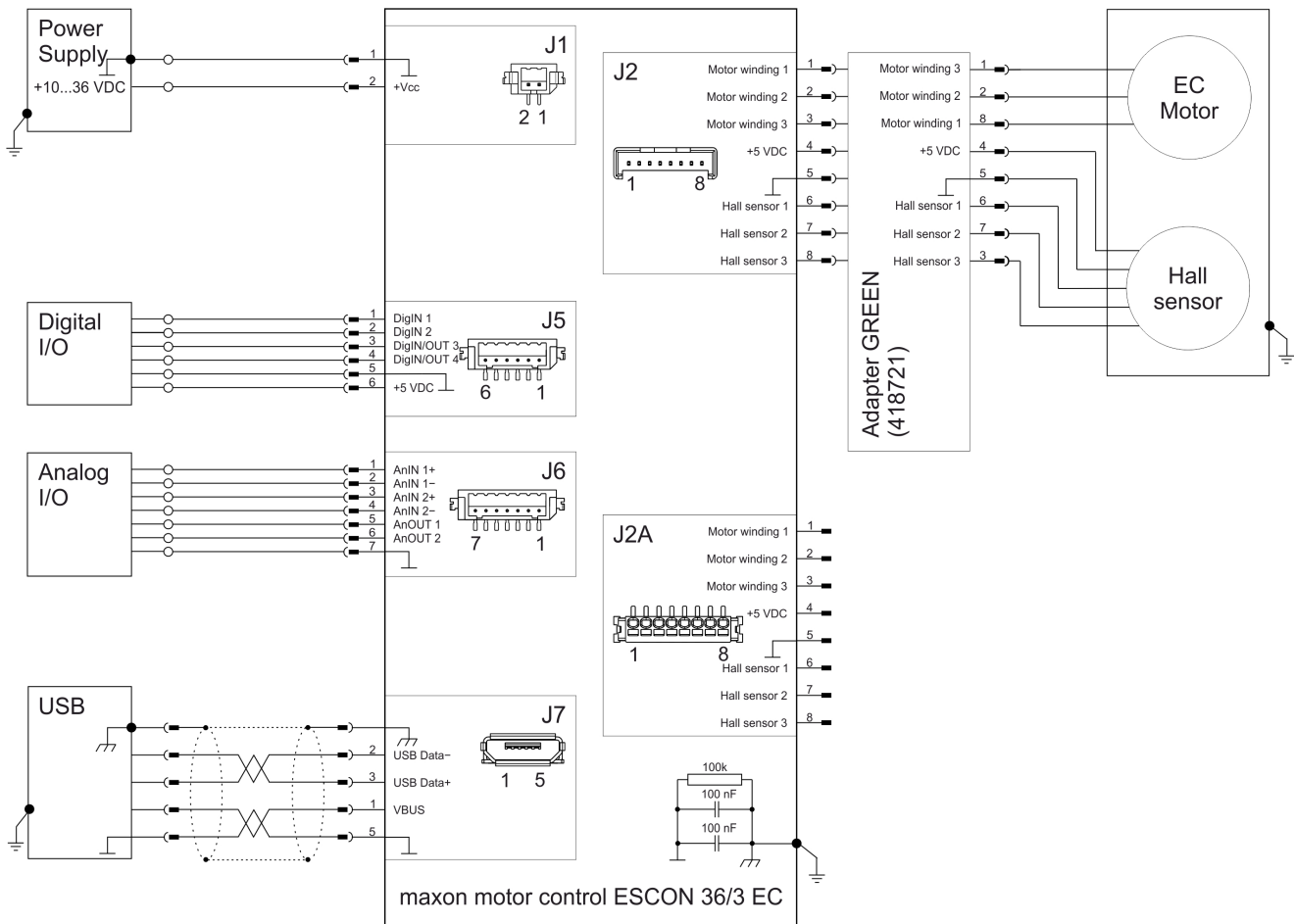


Figura 4-27 maxon EC motor con sensori Hall (J2 e adattatore GREEN)

ELENCO DELLE FIGURE

Figura 2-1	Derating corrente di uscita	8
Figura 2-2	Dimensioni di ingombro [mm]	9
Figura 3-3	Connettore femmina per alimentazione elettrica J1	14
Figura 3-4	Connettore maschio per motore / sensore Hall J2	15
Figura 3-5	Connettore femmina per motore / sensore Hall J2A	16
Figura 3-6	Circuito di ingresso sensore Hall (applicabile anche per sensori Hall 2 e 3)	17
Figura 3-7	Connettore femmina per I/O digitali J5	18
Figura 3-8	Circuito DigIN1	19
Figura 3-9	Circuito DigIN2	20
Figura 3-10	Circuito DigIN3 (applicabile anche per DigIN4)	20
Figura 3-11	Circuito DigOUT3 (applicabile anche per DigOUT4)	21
Figura 3-12	Esempi di circuito DigOUT3 (applicabile anche per DigOUT4)	21
Figura 3-13	Connettore femmina per I/O analogici J6	22
Figura 3-14	Circuito AnIN1 (applicabile anche per AnIN2)	23
Figura 3-15	Circuito AnOUT1 (applicabile anche per AnOUT2)	23
Figura 3-16	Connettore femmina per USB J7	24
Figura 3-17	Adapter BLACK FPC11poles	25
Figura 3-18	Adapter BLUE FPC8poles	26
Figura 3-19	Adapter GREEN FPC8poles	27
Figura 3-20	Potenziometro P1 – Posizione di montaggio e campo di regolazione	28
Figura 3-21	LED – Posizione di montaggio	29
Figura 4-22	Interfacce – Denominazioni e posizione di montaggio	31
Figura 4-23	maxon EC motor con sensori Hall (J2)	32
Figura 4-24	maxon EC motor con sensori Hall (J2A)	33
Figura 4-25	maxon EC motor con sensori Hall (J2 e adattatore BLACK)	34
Figura 4-26	maxon EC motor con sensori Hall (J2 e adattatore BLUE)	35
Figura 4-27	maxon EC motor con sensori Hall (J2 e adattatore GREEN)	36

ELENCO DELLE TABELLE

Tabella 1-1	Notazione utilizzata	3
Tabella 1-2	Simboli e segnali	4
Tabella 1-3	Marchi depositati e nomi commerciali	4
Tabella 2-4	Dati tecnici	8
Tabella 2-5	Limiti di applicazione	8
Tabella 2-6	Norme	10
Tabella 3-7	Tabella di selezione dei cavi.	13
Tabella 3-8	Connettore femmina per alimentazione elettrica J1 – Assegnazione delle connessioni e cablaggio.	14
Tabella 3-9	Power Cable	14
Tabella 3-10	Connettore maschio per motore / sensore Hall J2 – Assegnazione delle connessioni e cablaggio.	15
Tabella 3-11	Connettore maschio per motore / sensore Hall J2 – Specifiche e accessori	16
Tabella 3-12	Connettore femmina per motore / sensore Hall J2A – Assegnazione delle connessioni e cablaggio	16
Tabella 3-13	Connettore femmina per motore / sensore Hall J2A – Specifiche e accessori.	17
Tabella 3-14	Connettore femmina per I/O digitali J5 – Assegnazione delle connessioni e cablaggio.	18
Tabella 3-15	I/O Cable 6core	18
Tabella 3-16	Connettore femmina per I/O analogici J6 – Assegnazione delle connessioni e cablaggio.	22
Tabella 3-17	I/O Cable 7core	22
Tabella 3-18	Connettore femmina per USB J7 – Assegnazione delle connessioni e cablaggio.	24
Tabella 3-19	USB Type A - micro B Cable	24
Tabella 3-20	Adattatori per cavo Flexprint.	25
Tabella 3-21	Adapter BLACK FPC11poles – Assegnazione delle connessioni	26
Tabella 3-22	Adapter BLUE FPC8poles – Assegnazione delle connessioni.	26
Tabella 3-23	Adapter GREEN FPC8poles – Assegnazione delle connessioni	27
Tabella 3-24	ESCON 36/3 EC Connector Set – Contenuto	27
Tabella 3-25	LED – Interpretazione della visualizzazione degli stati.	29

INDICE ANALITICO

A

Adattatori per J2 25
Aggiuntive, norme 6
Alimentazione elettrica necessaria 12
Attrezzi consigliati 27
Avvertenze di sicurezza 4

C

Cavi (preconfezionati)
I/O Cable 6core 18
I/O Cable 7core 22
Power Cable 14
USB Type A - micro B Cable 24
Cavo Flexprint, adattatori per 25
Connettori femmina
J1 14
J2 15
J2A 16
J5 18
J6 22
J7 24

D

Dati sulle prestazioni 7
Dati tecnici 7
Direttiva UE vigente 11

E

ESD 6

F

FPC (cavo Flexprint) 25

I

Incorporazione in un sistema 11
Informazione (simbolo) 4
Ingressi analogici 23
Ingressi digitali 19, 20
Interfacce (denominazioni, posizione di montaggio) 31

L

LED 29
LED di stato 29

M

Misure di sicurezza 6

N

Norme aggiuntive 6
Norme osservate 10
Norme vigenti a livello nazionale 6
Notazione utilizzata 3
Numeri d'ordine
403957 14
403964 22
403965 18
403968 24
414533 7
418719 25
418721 25
418723 25
Numeri d'ordine
425255 27

O

Omologazione 11
Operazioni non consentite 4
Operazioni obbligatorie 4

P

Porta USB 24
Potenziometro P1 28
Presupposti necessari per l'installazione 11

S

Scopo (uso) 5
Segnali utilizzati 4
Sicurezza innanzi tutto! 6
Simboli utilizzati 4
Spiegazioni
Cablaggio 13
Interpretazione delle icone e dei segnali utilizzati nel documento 4
Selezione dell'adattatore per il cavo Flexprint 25

U

Uso previsto 3
Uso previsto del componente 5

V

Vigente, direttiva UE 11
Visualizzazione dello stato 29
Visualizzazione dello stato di servizio 29
Visualizzazione di errori 29

Il presente documento, o anche solo estratti di esso, sono protetti da diritti d'autore. In assenza di un'espressa autorizzazione scritta da parte di maxon, ogni suo impiego (includere riproduzione, traduzione, micromazione o altre forme di elaborazione elettronica dei dati) al di fuori degli stretti limiti stabiliti dalle leggi sui diritti d'autore è vietato e perseguibile penalmente.

© 2021 maxon. Tutti i diritti riservati. Con riserva di modifiche senza necessità di preavviso.

CCMC | ESCON 36/3 EC Manuale di riferimento | Edizione 2021-08 | DocID rel9022

maxon motor ag
Brünigstrasse 220
CH-6072 Sachseln

+41 41 666 15 00
www.maxongroup.com