

smartServo – schnell, schmal, smart

Dezentraler Servoregler BL 4104-M/D

- › **Einsparung von Schaltschrankvolumen**
 - › In der Regel kein Schaltschrank für den Servoregler erforderlich
 - › Keine Verkabelung zwischen Motor und Servoregler, wenn der Servoregler am Motor verbaut ist
- › **USB und Ethernet** als Parametrierschnittstelle
- › **Feldbus on board** EtherCAT, PROFINET, Optional CANopen
- › **Universelle Drehgeberauswertung** HIPERFACE®, HIPERFACE DSL®, EnDat 2.2, Resolver, analoge und digitale Inkrementalgeber, BISS
- › **Bluetooth integriert** Abfrage des Reglerstatus über Smartphone oder Tablet

› Technische Daten

| Bereich | BL 4104-M (am Motor) | BL 4104-D (abgesetzt) |
|---|---|--------------------------|
| Versorgungsspannung | 240 VAC [$\pm 10\%$], 50...60 Hz | |
| Steuerspannung | 24 VDC [$\pm 20\%$] | |
| Zwischenkreisspannung | 325 VDC | |
| Nennausgangsleistung | 700 W | 800 W |
| Max. Ausgangsleistung für 2 s | 2400 W | |
| Nennausgangsstrom | 3 A _{eff} | 4 A _{eff} |
| Max. Ausgangsstrom für 2 s | 12 A _{eff} | |
| Interner Bremswiderstand | 47 Ω | |
| Dauer- / Impulsleistung | 13 W / 4 kW | |
| Externer Bremswiderstand | - | |
| Haltebremse | 24 VDC, max. 700 mA | |
| Abmessungen (ohne Flansch) Servoregler H x B x T | 66 x 80 x 125 mm | 107 x 100 x 127 mm |
| Gewicht | 0,7 kg | 1 kg |
| Geberauswertung | EnDat 2.2, HIPERFACE®, HIPERFACE DSL® Resolver, analoge und digitale Inkrementalgeber mit / ohne Kommutierungssignale, BISS (Typ C) | |
| Schnittstellen | USB 2.0, Ethernet, EtherCAT, PROFINET, Optional CANopen | |
| Ein- / Ausgänge | 8 x digital in (24 VDC), 1 x analog in (± 10 V), 1 x analog out (± 10 V), 2 x digital out (24 VDC) | |

Alle Angaben ohne Gewähr



smartServo – schnell, schmal, smart

Dezentraler Servoregler BL 4840-M/D

- › **Einsparung von Schaltschrankvolumen**
 - › In der Regel kein Schaltschrank für Servoregler erforderlich
 - › Keine Verkabelung zwischen Motor und Servoregler, wenn der Servoregler am Motor verbaut ist
 - › Versorgung mit niedriger Spannung von 48 V über PELV Netzteile oder Batterien
 - › Keine hohen Spannungen am Motor und am Servoregler
- › **USB und Ethernet** als Parametrierschnittstelle
- › **Feldbus on board** EtherCAT, PROFINET, Optional CANopen
- › **Universelle Drehgeberauswertung** HIPERFACE®, HIPERFACE DSL®, EnDat 2.2, Resolver, analoge und digitale Inkrementalgeber, BISS
- › **Bluetooth integriert** Abfrage des Reglerstatus über Smartphone oder Tablet

› Technische Daten

| Bereich | BL 4840-M (am Motor) | BL 4840-D (abgesetzt) |
|---|---|--------------------------|
| Versorgungsspannung | 24 bis 48 V | |
| Steuerspannung | 24 VDC [± 20 %] | |
| Zwischenkreisspannung | 24 bis 48 V | |
| Nennausgangsleistung | 1000 W | 1100 W |
| Max. Ausgangsleistung für 2 s | 3600 W | |
| Nennausgangsstrom | 40 A _{eff} | 42 A _{eff} |
| Max. Ausgangsstrom für 2 s | 120 A _{eff} | |
| Interner Bremswiderstand | 3,9 Ω | |
| Dauer- / Impulsleistung | 5 W / 1,6 kW | |
| Externer Bremswiderstand | - | |
| Haltebremse | 24 VDC, max. 700 mA | |
| Abmessungen (ohne Flansch) Servoregler H x B x T | 66 x 80 x 125 mm | 107 x 100 x 127 mm |
| Gewicht | 700 g | 1,1 kg |
| Geberauswertung | EnDat 2.2, HIPERFACE®, HIPERFACE DSL® Resolver, analoge und digitale Inkrementalgeber mit / ohne Kommutierungssignale, BISS (Typ C) | |
| Schnittstellen | USB 2.0, Ethernet, EtherCAT, PROFINET, Optional CANopen | |
| Ein- / Ausgänge | 8 x digital in (24 VDC), 1 x analog in (±10 V), 1 x analog out (±10 V), 2 x digital out (24 VDC) | |

Alle Angaben ohne Gewähr

