

Art.-Nr.	0.0.668.62	0.0.668.63	0.0.668.64	0.0.668.65	0.0.668.66
Produktbezeichnung	Steuerung C 1-02	Steuerung C 1-05	Steuerung C 1-08	Steuerung C 3-05	Steuerung C 3-10
Ausgangsleistung (Nenn) [KVA]	0,5	1,0	1,5	3	6
Max. Ausgangsleistung (für 5 s) [KVA]	1	2	3	6	12
Nennausgangsstrom [A]	2,5	5	8	5	10
Max. Ausgangsstrom [A]	10	10	16	6	12
Steuerspannung	24 VDC (+-20%) [0,55 A]	24 VDC (+-20%) [0,65 A]		24 VDC (+-20%) [1 A]	
Zwischenkreisspannung	360... 380 V / 310...320 V (mit / ohne Power Factor Control)		310 ... 320 V	560... 570 V	
Externer Bremswiderstand Max Dauer- bremsleistung [Ohm]	>= 50		>= 25	>= 40	
Versorgungsspannung	1 x 100 ... 230 VAC (+- 10%) , 50 ... 60 Hz			3 x 230 ... 480 VAC (+- 10%) , 50 ... 60 Hz	
Alternative DC Einspeisung	60 .. 380 VDC			60 .. 700 VDC	
Taktfrequenz	Variable Taktfrequenzen bis 20 KHz, Daten für den Betrieb an 1 x 230 VAC (+-10%), 50Hz			Variable Taktfrequenzen bis 16 KHz, Daten für den Betrieb an 3 x 400 VAC (+-10%), 50Hz	
Haltebremse	24 VDC, max. 1A			24 VDC, max. 2A	
Lagertemperatur	-25°C bis +70°C				
Betriebstemperatur	0°C bis +40°C sowie +40°C bis +50°C mit Leistungsreduzierung 2,5% / K				
Zulässige Aufstellhöhe	Montagehöhe max. 2000 m über NN, ab 1000 m Leistungsreduzierung um 1 % je 100 m				
Luftfeuchtigkeit	kleiner 90% relative Feuchte (ohne Auskondensation)				
Schutzart	IP20				
Schutzklasse	1				
Verschmutzungsgrad nach IEC 61010	2				
Konformität	CE, UL				
Niederspannungsrichtlinie	2006/95/EG nachgewiesen durch Anwendung der harmonisierten Norm EN 61800-3				
EMV-Richtlinie	2004/108/EG nachgewiesen durch Anwendung der harmonisierten Norm EN 61800-3				
Eingänge	10 x digital in (24 VDC) // 3 x analog in (+-10 VDC, 2 x 10 Bit, 1 x 16 Bit)				
Ausgänge	4 x digital out (24 VDC) // 1 x digital out (24 VDC) für Haltebremse // 2 x analog out (+- 10 VDC, 9 Bit)				
Schnittstellen (standard)	USB 2.0, Ethernet, RS232/RS485, Can-Bus (CANopen DSP 402)				
Schnittstellen (optional)	EtherCAT, PROFIBUS-DP, PROFINET				
Geberauswertung	Universelles Geberinterface für Motoren mit Resolver HIPERFACE Schnittstelle für Motoren mit Absolutwertgeber				

Art. No.	0.0.668.62	0.0.668.63	0.0.668.64	0.0.668.65	0.0.668.66
Product name	Controller C1-02	Controller C1-05	Controller C1-08	Controller C3-05	Controller C3-10
Output power (rated) [KVA]	0.5	1.0	1.5	3	6
Max. output power (for 5 s) [KVA]	1	2	3	6	12
Rated output current [A]	2.5	5	8	5	10
Max. output current [A]	10	10	16	6	12
Control voltage	24 VDC (+-20%) [0,55 A]	24 VDC (+-20%) [0,65 A]		24 VDC (+-20%) [1 A]	
Intermediate circuit voltage	360... 380 V / 310...320 V (with/without Power Factor Control)		310 ... 320 V	560... 570 V	
External brake resistance, max. continuous braking power [Ohm]	>= 50		>= 25	>= 40	
Supply voltage	1 x 100 ... 230 VAC (+- 10%) , 50 ... 60 Hz			3 x 230 ... 480 VAC (+- 10%) , 50 ... 60 Hz	
Alternative DC infeed	60 .. 380 VDC			60 .. 700 VDC	
Clock rate	Variable cycle frequencies up to 20 KHz, operational data at 1 x 230 VAC (+-10%), 50Hz			Variable cycle frequencies up to 16 KHz, operational data at 3 x 400 VAC (+-10%), 50Hz	
Holding brake	24 VDC, max. 1A			24 VDC, max. 2A	
Storage temperature	-25°C bis +70°C				
Operating temperature	0°C to +40°C and +40°C to +50°C with power reduction of 2.5% / K				
Reliable installation height	Max. installation height 2000 m over NN, with power reduction of 1 % per 100 m starting from 1000 m				
Humidity	Less than 90% relative humidity (without condensing)				
Protection class	IP20				
Protection class	1				
Pollution degree to IEC 61010	2				
Conformity	CE, UL				
Low Voltage Directive	2006/95/EC, verified via application of harmonised standard EN 61800-3				
EMC Directive	2004/108/EC, verified via application of harmonised standard EN 61800-3				
Inputs	10 x digital in (24 VDC) // 3 x analog in (+-10 VDC, 2 x 10 Bit, 1 x 16 Bit)				
Outputs	4 x digital out (24 VDC) // 1 x digital out (24 VDC) for holding brake // 2 x analogue out (+- 10 VDC, 9 Bit)				
Interfaces (standard)	USB 2.0, Ethernet, RS232/RS485, Can-Bus (CANopen DSP 402)				
Interfaces (optional)	EtherCAT, PROFIBUS-DP, PROFINET				
Encoder evaluation	Universal encoder interface for motors with a resolver HIPERFACE interface for motors with absolute encoder				