

Artikelnummer: AMI1932-02



Eigenschaften

- Sehr kompakter Servoregler zur Ansteuerung von bürstenbehafteten und bürstenlosen Motoren
- Motordauerstrom 10A, Spitzenstrom 50A
- CAN-Bus Schnittstelle
- Frei programmierbar mit integrierter Motion Prozess Unit. Dies ermöglicht auch den Einsatz als dezentral arbeitender Standalone Regler oder Master für weitere Regler im Verbund
- Betriebsarten Stromregler, Drehzahlregler, Positionierregler, Master-Slave, Synchronregler, bedingt interpolationsfähig
- Montage auf Hutschiene 35mm oder Montageplatte
- Steck-Klemm Anschlüsse
- Sehr hohe Leistungsdichte bei geringer Einbaubreite von 22,5mm, ideale für den Schaltschrankbau.
- 100% PWM Motorausgang

Leistungsdaten			
Versorgungsspannung Elektronik U _e	9..30 V DC	Versorgungsspannung Leistung U _p	9..60 V DC
Stromaufnahme (alle Ausgänge unbelastet) typ.	60 mA @ 24 V	zulässiger Dauerausgangsstrom	10 A
		Maximaler Ausgangsstrom (Motorstrom)	50 A

Schutzeinrichtungen	
	Abschaltung bei Überspannung, Unterspannung, Übertemperatur

Ein- & Ausgänge							
Digitale Eingänge	8	Schaltpegel Low Schaltpegel High Eingangsstrom max. @ U _{IN} =30 V	-30 V .. 5 V 8V .. 30V typ. 5.3 mA	Digitale Ausgänge	2	max. Ausgangsstrom plus-schaltend, kurzschlussfest	2,5A
Analoge Eingänge	1	Messbereich Auflösung Typ	±10V 12 Bit differentiell	Eingänge für Hall-Sensoren	6	Eingangsspannung max. Taktfrequenz /Spur H1, H1/, H2, H2/, H3, H3/	5 V 10 kHz
	1	Messbereich Auflösung Typ	±10V 12bit single ended	Encodereingänge	6	Eingangsspannung max. Taktfrequenz/ Spur A,A/, B, B/, Inx., Inx./ differenziell, single ended	5V 500 kHz open collector

Hilfsspannungen				
Versorgung 5V	1	Für Hall-Sensor und Encoder	Ausgangsspannung Maximale Belastung	5 V ± 5% 200 mA

CAN-Schnittstelle		
Baudrate	bis1 Mbit/s	
Protokoll	DS301 V3.0	
Geräteprofil	DSP402 V2.0	

Umgebung			
Temperatur Betrieb*	-25 ... +40 °C	Temperatur Lager	-40..+85°C
Feuchtigkeit (nicht kondensierend) %	5..85 %		
Schutzart nach DIN 40050 / IEC 144	IP20		

Befestigung	
	Huttrageschiene 35 mm, Befestigungsklipp

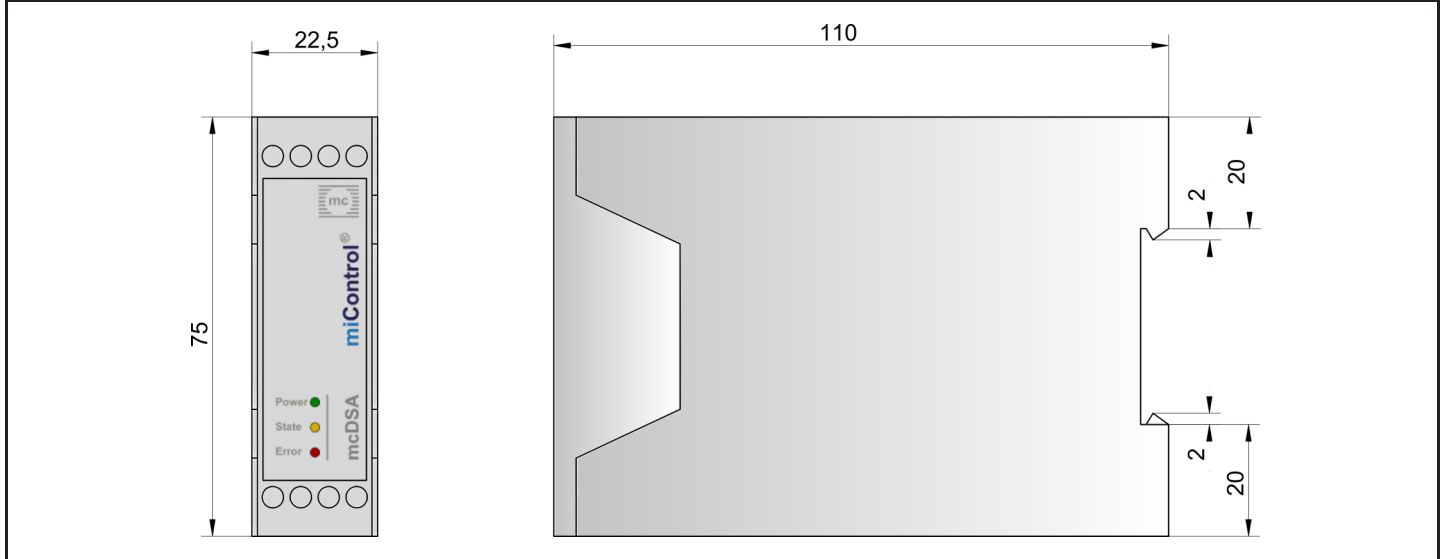
Anzeige					
Ready-LED	Grün	Status-LED	Gelb	Error-LED	Rot

* Derating ab T_u > 40°C

Stecker und Pin Belegung

X1.1	PE	Schutzerde		X3.1	+Ue	Spannungsversorgung Elektronik 9-30V	
X1.2	+Up	Spannungsversorgung Leistung 9-60V			X3.2	+Ain0	Analoger Eingang 0, Plus-Signal
X1.3	GND	Masse Leistung			X3.3	Din0	Digitaleingang 0
X1.4	Ma	Motorphase A			X3.4	Din1	Digitaleingang 1
X1.5	Mb	Motorphase B			X3.5	Din2	Digitaleingang 2
X1.6	Mc	Motorphase C			X3.6	Din3	Digitaleingang 3
					X3.7	GND	Masse Elektronik
X2.1	H1	Hallsensor A			X3.8	-AIN0	Analoger Eingang 0, Minus Signal
X2.2	H2	Hallsensor B			X3.9	Dout0	Digitalausgang 0
X2.3	H3	Hallsensor C			X3.10	CAN-Hi	CAN High
X2.4	A	Encoder Kanal A 5V			X3.11	CAN-Lo	CAN Low
X2.5	B	Encoder Kanal B 5V			X3.12	GND	CAN Masse
X2.6	Inx	Encoder Nullimpuls 5V					
X2.7	+5V	5V Spannungsversorgung Encoder / Hall-IC			X4.1	Ain1	Analoger Eingang 1
X2.8	/H1	Negierter Hallsensor A	X4.2		Din4	Digitaler Eingang 4	
X2.9	/H2	Negierter Hallsensor B	X4.3	Din5	Digitaler Eingang 5		
X2.10	/H3	Negierter Hallsensor C	X4.4	Din6	Digitaler Eingang 6		
X2.11	/A	Encoder Kanal A 24V	X4.5	Dout1	Digitaler Ausgang 1		
X2.12	/B	Encoder Kanal B 24V	X4.6	Din7	Digitaler Eingang 7		
X2.13	/Inx	Encoder Nullimpuls 24V					
X2.14	GND	Masse Hall-IC / Encoder					

Abmessungen



Anwendungen:

Regelantriebe, Verstellachsen, Synchronsteuerung, elektronisches Getriebe, Rundtaktische, Bahnspannungsregler, Werkzeugwechsler, Abstands- / Dickenregelung, Linearantriebe, sensorgesteuerte Positionierung, Werkstückmagazine / -bunker, Solarnachführungen, Portalsysteme,...