

Artikelnummer: AMI1933-01



Abbildung ähnlich

Eigenschaften

- Sehr kompakter Servoregler zur Ansteuerung von bürstenbehafteten und bürstenlosen Motoren
- Motordauerstrom 12A, 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 40mm, ideale für den Schaltschrankeinbau.
- 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 | 12 A |
| | | Maximaler Ausgangsstrom (Motorstrom) | 50 A |

| Schutzeinrichtungen | |
|---------------------|---|
| | Abschaltung bei Überspannung, Unterspannung, Übertemperatur |

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

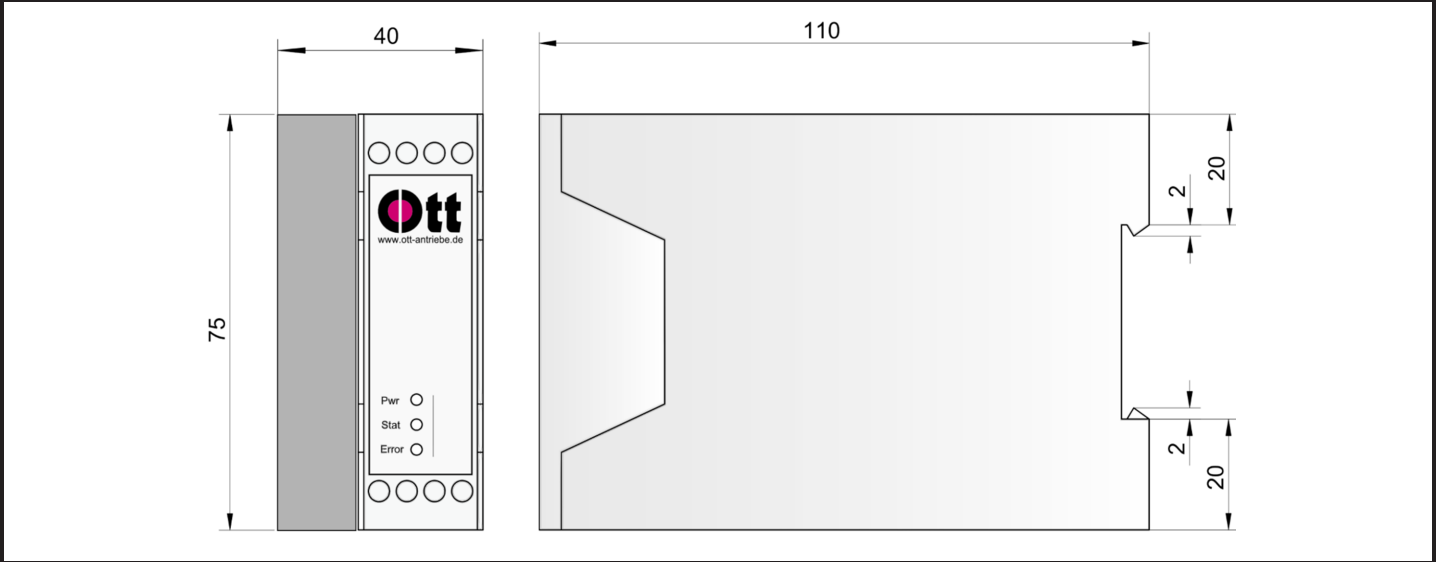
| Anzeige | | |
|-----------|------|------------|
| Ready-LED | Grün | Status-LED |
| | | Gelb |
| | | Error-LED |
| | | Rot |

* 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, ...