

# Artikelnummer: AMI2300-01



## Eigenschaften

- Servoregler zur Ansteuerung von bürstenlosen DC-Motoren
- Motordauerstrom 65A, Spitzenstrom 225A
- **STO** Safe Torque Off
- CAN-Open Schnittstelle
- Frei programmierbar mit integrierter Motion Prozess Unit.
- Betriebsarten Stromregler, Drehzahlregler, Positionierregler, Synchronregler

Leistungsdaten		
Versorgungsspannung Elektronik Ue	VDC	9..30
Stromaufnahme Elektronik @ Ue=24V	mA	typ. 70
Versorgungsspannung Leistung Up	VDC	9..60
Maximaler Ausgangsstrom	A	225
Dauerausgangsstrom @Up=48V	A	65
PWM Frequenz	kHz	25, 32, 50
min. Anschlußinduktivität	µH	200
Digitale Eingänge		
Anzahl *	-	6 / 5
STO Eingänge	-	2
Schaltswelle Low	VDC	0..5V
Schaltswelle High	VDC	8..30V
Digitaler Ausgang		
Anzahl (Dout0) *	-	3 / 2
Signal-Typ	plusschaltend Ue	
Lasten	resistiv, induktiv	
Dauerausgangsstrom	A	1
Ausgangsspannung	Pegel wie +Ue	
Analoger Eingang		
Anzahl	-	2
Signal Typ differentiell (Ain0)	-	±10V, 12Bit
Signal Typ single ended (Ain1)	-	±10V, 12 Bit

Maximale absolute Anschlußspannungen		
Spannung (Zerstörungsgrenze) Ue Kein Verpolungsschutz	V	70
Dauerspannung (Zerstörungsgrenze) Ue Kein Verpolungsschutz	V	33
Kurzfristige Spitzenspannung <1s Ue (Zerstörungsgrenze) kein Verpolungsschutz	V	37

Gebersversorgung (Drehgeber/Hall)		
Ausgangsspannung	V	5V
Maximaler Ausgangsstrom	A	0,2
Drehgeber inkrementell		
Signale	A,/A,B,/B,Inx,/Inx	
Max. Frequenz pro Spur	kHz	500
Eingangssignal (24V tolerant)	V	0 .. 5
Signal-Typ	differentiell, open collector, single ended	
Hall-Sensoren		
Signale	H1,/H1,H2/H2,H3/H3	
max. Frequenz pro Spur	kHz	10
Eingangssignal (24V tolerant)	V	0 .. 5
Signal-Typ	differentiell, open collector, single ended	
Bus-Schnittstelle		
CAN	DS301, DSP402	
Umgebung		
Schutzart	IP	20
Temperaturbereich	°C	-25..40
Temperaturbereich nur mit Software-ID zulässig	°C	-40..-25
Luftfeuchtigkeit	%	5..90%
Gewicht	g	451

\* Din5/Dout2 Konfigurierbar als Ein- oder Ausgang

Stecker und Pin Belegung					
X1.1	+Up	Versorgungsspannung Leistung	X3.1	+Ue24V	Versorgungsspannung Elektronik
X1.2	GND	Masse Leistung	X3.2	+Ain0	Analoger Eingang 0, Plus
X1.3	Ma	Motorphase A	X3.3	Din0	Digitaler Eingang 0
X1.4	Mb	Motorphase B	X3.4	Din1	Digitaler Eingang 1
X1.5	Mc	Motorphase C	X3.5	Din2	Digitaler Eingang 2
			X3.6	Din3	Digitaler Eingang 3
X2.1	H1	Hallsensorsignal 1	X3.7	GND	Masse Elektronik
X2.2	H2	Hallsensorsignal 2	X3.8	-Ain0	Analoger Eingang 0, Minus
X2.3	H3	Hallsensorsignal 3	X3.9	Dout0	Digitaler Ausgang 0
X2.4	A	Inkrementalgeber - Spur A	X3.10	CAN Hi	CAN High
X2.5	B	Inkrementalgeber - Spur B	X3.11	CAN Lo	CAN Low
X2.6	Inx	Inkrementalgeber - Index	X3.12	CAN GND	Masse für CAN
X2.7	+U5V	5V Geberversorgung (Hall +Drehgeber)			
X2.8	/H1	Hallsensorsignal 1 negiert	X4.1	Ain1	Analoger Eingang 1
X2.9	/H2	Hallsensorsignal 2 negiert	X4.2	Din4	Digitaler Eingang 4
X2.10	/H3	Hallsensorsignal 3 negiert	X4.3	Din5/Dout2	Digitaler Eingang 5 / Ausgang 2
X2.11	/A	Inkrementalgeber - Spur A negiert	X4.4	STO1	STO Kanal 1
X2.12	/B	Inkrementalgeber - Spur B negiert	X4.5	Dout1	Digitaler Ausgang 1
X2.13	/Inx	Inkrementalgeber - Index negiert	X4.6	STO2	STO Kanal 2
X2.14	GND	Masse Geberversorgung			

