Artikelnummer: AMI1018-01

Eigenschaften

- Sehr kompakter Servoregler zur Ansteuerung von bürstenbehafteten und bürstenlosen Motoren
- Motordauerstrom 20A, Spitzenstrom 50A
- CAN-Bus Schnittstelle
- Frei programmierbar mit integrierter Motion Prozess Unit. Dies ermöglicht auch den Einsatz als dezentral arbeitender Stand-Allone Regler oder Master für weitere Regler im Verbund
- Betriebsarten Stromregler, Drehzahlregler, Positionierregler, Master-Slave, Synchronregler, bedingt Interpolationsfähig
- SSi-Schnittstelle für Absolutwertgeber
- Steck-Klemm Anschlüsse

Leistungsdaten			
Versorgungsspannung Elektronik Ue	10..30 V DC	Versorgungsspannung Leistung Up	10..60 V DC
Stromaufnahme (alle Ausgänge unbelastet) typ.	60 mA @ 24 V	zulässiger Dauerausgangsstrom	20 A
		Maximaler Ausgangsstrom (Motorstrom)	50 A

Schutzeinrichtungen	
	Abschaltung bei Überspannung, Unterspannung, Übertemperatur

Ein- & Ausgänge							
Digitale Eingänge	4	Schaltpegel Low Schaltpegel High Eingangsstrom max. @ U_{IN}=30 V	-30 V .. 5 V 15V .. 30V typ. 5.3 mA	Digitale Ausgänge	1	max. Ausgangsstrom plus-schaltend, kurzschlußfest	0,5A
Analoge Eingänge	1	Messbereich Auflösung Typ	± 10V 10 Bit differentiell	SSi-Eingang	1	konfigurierbar	
Encodereingänge	6	Eingangsspannung Typ Eingänge max. Taktfrequenz /Spur	5V Differentiell oder Single ended A, B, I, A/, b/, I/ 300 kHz	Eingänge für Hall-Sensoren	6	Eingangsspannung Typ Eingänge max. Taktfrequenz / Spur	5V Differentiell oder Single ended H1, H2, H3, H1/, H2/, H3/ 100 kHz

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

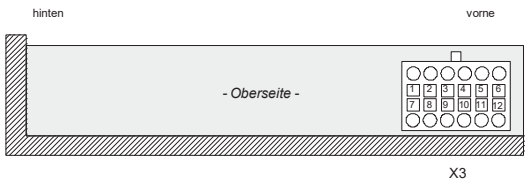
Umgebung			
Temperatur Betrieb	0 ... +70 °C	Temperatur Lager	0..+80°C
Feuchtigkeit (nicht kondensierend) %	20..80 %		
Schutzart nach DIN 40050 / IEC 144	IP20		

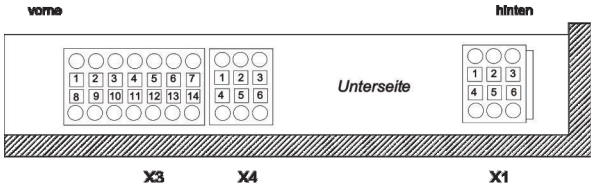
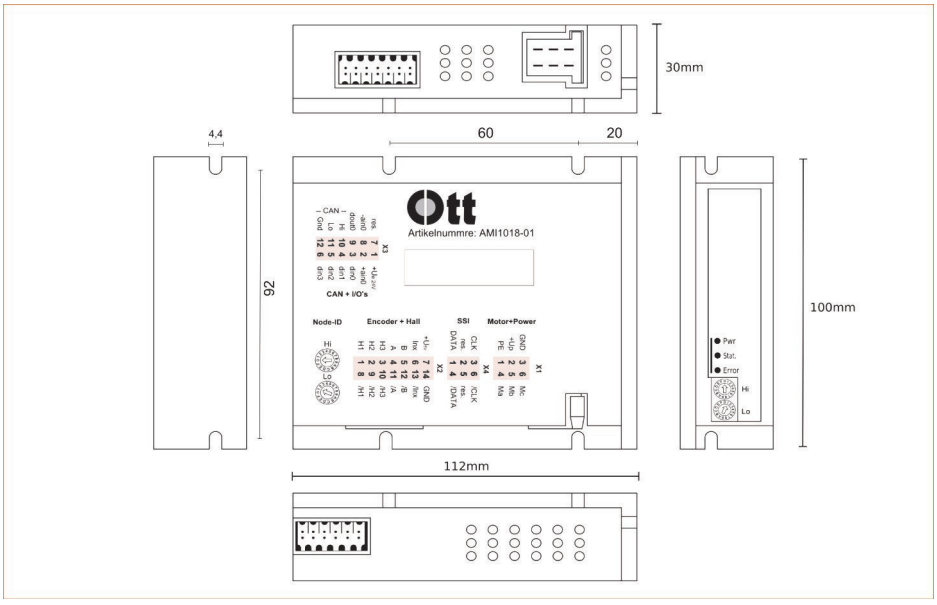
Befestigung	Montgeplatte

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

Stecker und Pin Belegung

X1.1	**PE**	Schutzerde		**X3.1**	**+Ue**	Spannungsversorgung Elektronik
X1.2	**+Up**	Spannungsversorgung Leistung 10V..60V		**X3.2**	**+Ain0**	+ analoger Eingang
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	**n.c.**	Nicht belegt
X2.1	**H1**	Hallsensor H1		**X3.8**	**-Ain0**	- analoger Eingang
X2.2	**H2**	Hallsensor H2		**X3.9**	**Dout0**	Digitalausgang 0
X2.3	**H3**	Hallsensor H3		**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	**+U_{5V}**	Spannungsversorgung für Hall-IC/Encoder		**X4.1**	**Data**	SSI_DATA
X2.8	**/H1**	Negiertes Signal Hallsensor H1		**X4.2**	**n.c.**	Nicht belegt
X2.9	**/H2**	Negiertes Signal Hallsensor H2		**X4.3**	**Clk**	SSI_CLK
X2.10	**/H3**	Negiertes Signal Hallsensor H3		**X4.4**	**/Data**	/SSI_DATA
X2.11	**/A**	Encoder Kanal A negiert		**X4.5**	**n.c.**	Nicht belegt
X2.12	**/B**	Encoder Kanal B negiert		**X4.6**	**/Clk**	/SSI_CLK
X2.13	**/Inx**	Encoder Nullimpuls negiert				
X2.14	**GND**	Masse Hall-IC / Encoder				





Abmessungen