

Artikelnummer: AMI1027-01



Eigenschaften

- Sehr kompakter Servoregler zur Ansteuerung von bürstenbehafteten und bürstenlosen Motoren
- Motordauerstrom 30A
- Spitzenstrom 100A
- 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
- 100% PWM Motorausgang

Servoregler

Leistungsdaten		
Versorgungsspannung Elektronik Ue	VDC	9...30
Versorgungsspannung Leistung Up	VDC	9...60
Maximaler Ausgangsstrom	A	100
Dauerausgangsstrom	A	30
PWM Frequenz	kHz	25, 32,50
PWM Auflösung	Bit	16
Digitale Eingänge		
Anzahl (Din0...6)	-	7
Schaltsschwelle Low	VDC	-30...5
Schaltsschwelle High	VDC	8...30
Eingangsimpedanz	kOhm	5
Digitaler Ausgang		
Anzahl (Dout0...1)	-	2
Signal-Typ	plusschaltend kurzschlussfest	
Lasten	resistiv, induktiv	
Dauerausgangsstrom	A	2,5
Analoger Eingang 12 Bit		
Anzahl (Ain0)	-	1
Signal Typ ±10V single ended	-	2
Auflösung	Bit	12

Drehgeber		
Signale	+Sin, -Sin, +Cos, -Cos	
Signaltyp	Sinus/Cosinuns, analog, differenziell	
Auflösung pro Sinusperiode	Bit	13
Eingangsspannung	V	1
Regelzykluszeit		
Stromregler (CURR)	µs	125
Drezahlregler (SVEL)	µs	250
Drehzahlregler (VEL) default	µs	2000
Positionierregler default	µs	2000
Bus-Schnittstelle		
CAN	DS301, DSP402	
Umgebung		
Schutzart	IP	20
Temperaturbereich	°C	0...+70
Luftfeuchtigkeit	%	5...85
Gewicht	g	380

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	GND	Masse Elektronik
X2.1	res	reserviert	X3.8	-Ain0	- analoger Eingang
X2.2	res	reserviert	X3.9	Dout0	Digitalausgang 0
X2.3	res	reserviert	X3.10	CAN-Hi	CAN High
X2.4	+Sin	Drehgeber Sinussignal	X3.11	CAN-Lo	CAN Low
X2.5	+Cos	Drehgeber Cosinussignal	X3.12	GND	CAN Masse
X2.6	res	reserviert			
X2.7	+U _{sv}	Spannungsversorgung für Drehgeber	X4.1	Ain1	Analoger Eingang 1
X2.8	res	reserviert	X4.2	Din4	Digitaler Eingang 4
X2.9	res	reserviert	X4.3	Din5	Digitaler Eingang 5
X2.10	res	reserviert	X4.4	Din6	Digitaler Eingang 6
X2.11	-Sin	Drehgeber Sinussignal, negiert	X4.5	Dout1	Digitaler Ausgang 1
X2.12	-Cos	Drehgeber Cosinussignal, negiert	X4.6	res	reserviert
X2.13	res	reserviert			
X2.14	GND	Masse Geberversorgung			

