

I-CAN-T

Artikelnummer: AMI1042-01



Eigenschaften

- Sehr kompakter Servoregler, mit integriertem Eingabe- und Anzeigeterminal, zur Ansteuerung von bürstenbehafteten und bürstenlosen Motoren
- Motordauerstrom 8,5A, Spitzenstrom 30A
- CAN-Bus Schnittstelle
- Display mit 8 Zeilen und 21 Zeichen
- 5 Funktionstasten und 2 Steuertasten
- 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
- Encodereingänge für 5V und 24V, A, B, Index
- Drehzahlregelung mit Einkanalencoder möglich
- Montage auf Montageplatte oder Gehäuseblende
- Steck-Klemm Anschlüsse
- Hohe Leistungsdichte bei geringen Einbaumassen
- Der **I-CAN-T** ist der ideale Regler wenn zusätzlich Eingabe oder Anzeigefunktionen benötigt werden

Servoregler

Leistungsdaten		Versorgungsspannung Elektronik Ue	10..30 V DC	Versorgungsspannung Leistung Up	10..60 V DC
		Stromaufnahme (alle Ausgänge unbelastet) typ.	40 mA @ 24 V	zulässiger Dauerausgangsstrom	8,5 A
				Maximaler Ausgangsstrom (Motorstrom)	30 A
Schutzeinrichtungen					
Abschaltung bei Überspannung, Unterspannung, Übertemperatur					
Ein- & Ausgänge					
Digitale Eingänge	6	Schaltpegel Low Schaltpegel High Eingangsstrom max. @ U _{IN} =30 V	-30 V .. 5 V 15V .. 30V typ. 5.3 mA	Digitale Ausgänge	2 max. Ausgangsstrom plus-schaltend, kurz- schlußfest
Analoge Eingänge	2	Messbereich Auflösung Typ	±10V 10 Bit single-ended	Eingänge für Hall- Sensoren	3 Eingangsspannung max. Taktfrequenz /Spur
Encodereingänge 5V	3	Eingangsspannung Typ Eingänge max. Taktfrequenz /Spur	5V single ended A, B, Index 300 kHz	Encodereingänge 24V	3 Eingangsspannung Typ Eingänge max. Taktfrequenz/ Spur
Hilfsspannungen					
Versorgung 5V	1	Für Hall-Sensor und Encoder		Ausgangsspannung Maximale Belastung	5 V ± 5% 200 mA
CAN-Schnittstelle					
		Baudrate Protokoll Geräteprofil	bis 1 Mbit/s DS301 V3.0 DSP402 V2.0		
Display			Tastatur		
		Auflösung Zeilen x Zeichen Hintergrundbeleuchtung Summer / Pieperl	128 x 64 8 x 21 ja ja	Tastanzahl 7 (frei programmierbar)	
Umgebung					
Temperatur Betrieb		0 ... +45 °C		Temperatur Lager	
Feuchtigkeit (nicht kondensierend) %		20..80 %			
Schutzart nach DIN 40050 / IEC 144		IP20			
Anzeige					
Ready-LED Grün		Status-LED Gelb		Error-LED Rot	
Abmessungen					
Breite x Höhe x Tiefe		111 x 75 x 44		Gewicht	
				220 g	
Montage					
Über 2 Befestigungsbohrungen					

Stecker und Pin Belegung

X1.1	PE	Schutzerde		X2.11	A	Encoder Kanal A	24V		
X1.2	+Up	Spannungsversorgung Leistung 10V..60V			X2.12	B	Encoder Kanal B	24V	
X1.3	GND	Masse Leistung			X2.13	Inx	Encoder Nullimpuls	24V	
X1.4	Ma	Motorphase A				X2.14	GND	Masse Hall-IC / Encoder	
X1.5	Mb	Motorphase B				X3.1	+Ue	Spannungsversorgung Elektronik	
X1.6	Mc	Motorphase C				X3.2	Din0	Digitaleingang 0	
			X3.3			Din1	Digitaleingang 1		
X2.1	H1	Hallsensor A	X3.4	Din2	Digitaleingang 2				
X2.2	H2	Hallsensor B	X3.5	Din3	Digitaleingang 3				
X2.3	H3	Hallsensor C	X3.6	Din4	Digitaleingang 4				
X2.4	A	Encoder Kanal A	5V	X3.7	GND	Masse Elektronik			
X2.5	B	Encoder Kanal B	5V	X3.8	Dout0	Digitalausgang 0			
X2.6	Inx	Encoder Nullimpuls	5V	X3.9	Dout1	Digitalausgang 1			
X2.7	+5V	5V Spannungsversorgung Encoder / Hall-IC		X3.10	CAN-Hi	CAN High			
X2.8	Ain0	Analogeingang 0	0..10V	X3.11	CAN-Lo	CAN Low			
X2.9	AIN1	Analogeingang 1	0..10V	X3.12	GND	CAN Masse			
X2.10	DIN5	Digitaleingang 5							

Alle GND elektrisch verbunden

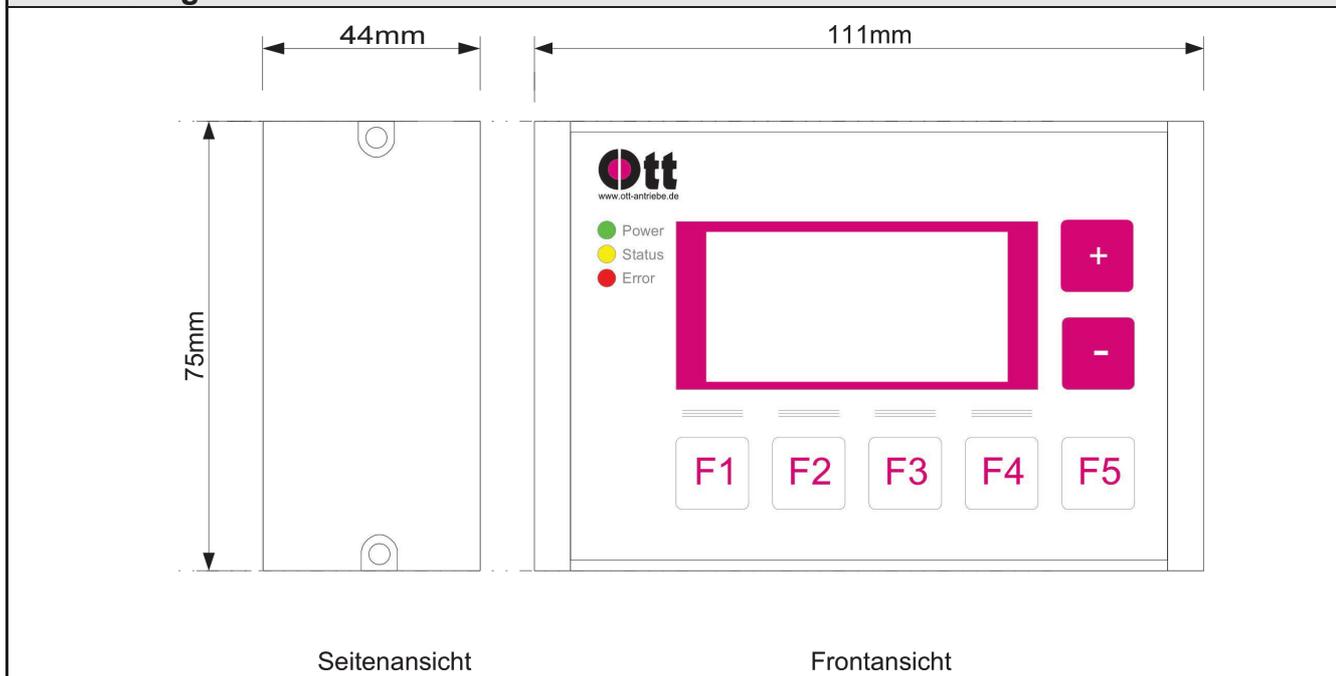
CAN – CPU elektrisch verbunden, keine galvanische Trennung

Kabelquerschnitte der Steckkontakte

Motorstecker X1 lt. Klemmenhersteller
Doppelstecker X2 & X3 lt. Klemmenhersteller

bis 1,5 mm²
bis 1 mm²

Abmessungen



Anwendungen:

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