

I-CAN-PB

Artikelnummer: AMI1064-01



Eigenschaften

- Sehr kompakter Servoregler zur Ansteuerung von bürstenbehafteten und bürstenlosen Motoren
- Motordauerstrom 14A, Spitzenstrom 30A
- ProfiBus und 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
- Encodereingänge für 5V und 24V, A, B, Index
- Drehzahlregelung mit Einkanalencoder möglich
- Montage auf Hutschiene 35mm oder Montageplatte
- Steck-Klemm Anschlüsse
- Durch die hohe Leistungsdichte bei geringer Einbaubreite von 40mm ist der **I-CAN** der ideale Regler für den Schaltschrankeinbau.

Leistungsdaten			
Versorgungsspannung Elektronik U _e	10..30 V DC	Versorgungsspannung Leistung Up	10..60 V DC
Stromaufnahme (alle Ausgänge unbelastet) typ.	40 mA @ 24 V	zulässiger Dauerausgangsstrom	14 A
		Maximaler Ausgangsstrom (Motorstrom)	30 A

Schutzeinrichtungen	
	Abschaltung bei Überspannung, Unterspannung, Übertemperatur

Ein- & Ausgänge							
Digitale Eingänge	6	Schaltpegel Low Schaltpegel High Eingangstrom max. @ U _{IN} =30 V	-30 V .. 5 V 15V .. 30V typ. 5.3 mA	Digitale Ausgänge	2	max. Ausgangsstrom plus-schaltend, kurzschlußfest	0,5A
Analoge Eingänge	2	Messbereich Auflösung Typ	±10V 10 Bit single-ended	Eingänge für Hall-Sensoren	3	Eingangsspannung max. Taktfrequenz /Spur	5 V 100 kHz
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	24V Single ended A, B, Index 300 kHz

Hilfsspannungen				
Versorgung 5V	1	Für Hall-Sensor und Encoder	Ausgangsspannung Maximale Belastung	5 V ± 5% 200 mA

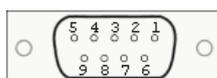
CAN-Schnittstelle			
		Baudrate	bis1 Mbit/s
		Protokoll	DS301 V3.0
		Geräteprofil	DSP402 V2.0

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

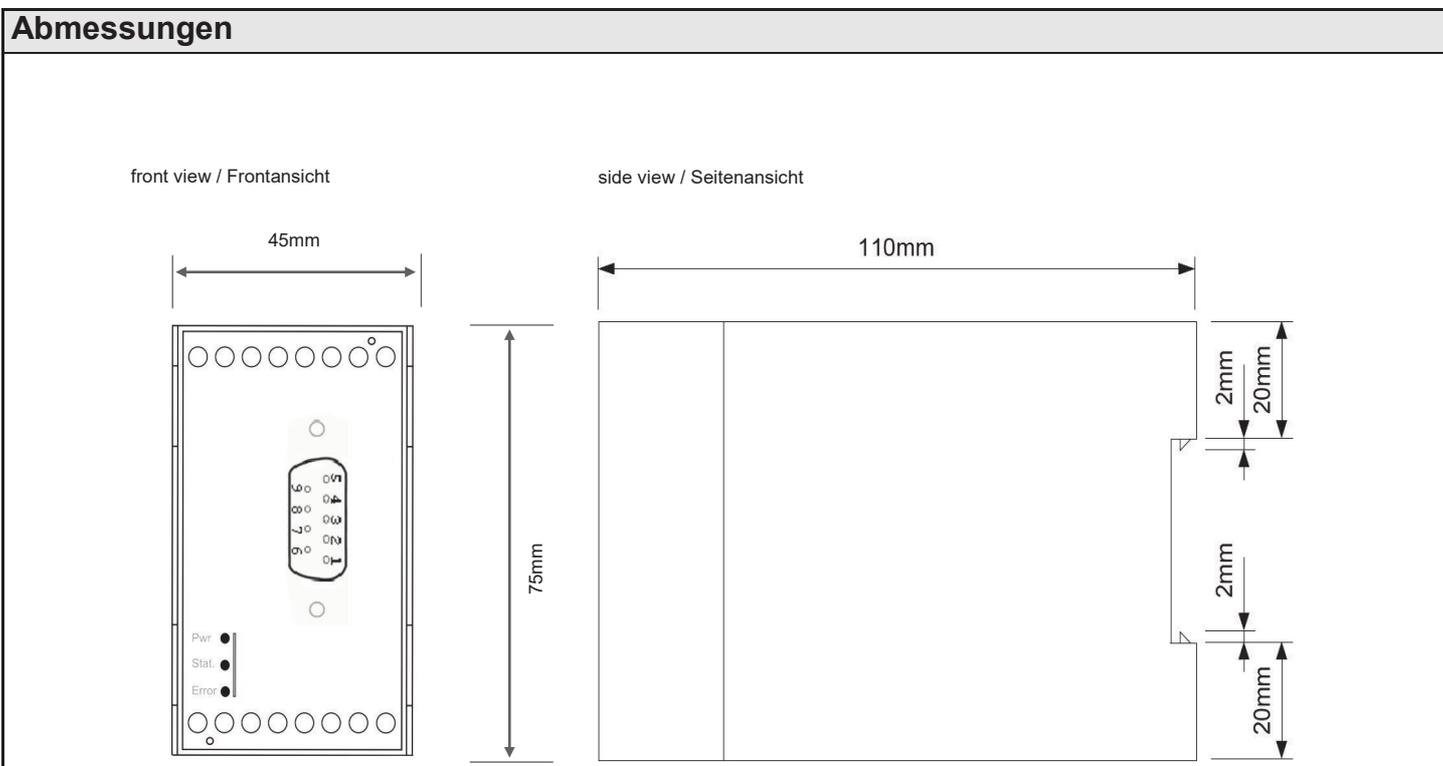
Befestigung	
	Huttrageschiene 35 mm, Befestigungsklipp

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

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



Pin 3 = TxRx Signal B
 Pin 5 = GND, Masse
 Pin 6 = +5V Hilfspong.
 Pin 8 = TxRx, Signal A



Anwendungen:
 Regelantriebe, Verstellachsen, Synchronsteuerung, elektronisches Getriebe, Rundtaktische, Bahnspannungsregler, Werkzeugwechsler, Abstands- / Dickenregelung, Linearantriebe, sensorgesteuerte Positionierung, Werkstückmagazine / -bunker, Solarnachführungen, Portalsysteme,...