

Artikelnummer: AMI1336-01

Eigenschaften

- Sehr kompakter Servoregler zur Ansteuerung von bürstenbehafteten und bürstenlosen Motoren
- Motordauerstrom 5A
- Spitzenstrom 15A
- Ethercat Schnittstelle
- Frei programmierbar mit integrierter Motion Prozess Unit. Dies ermöglicht auch den Einsatz als dezentral arbeitender Stand-Alone Regler oder Master für weitere Regler im Verbund
- Betriebsarten Stromregler, Drehzahlregler, Positionierregler
- 100% PWM Motorausgang



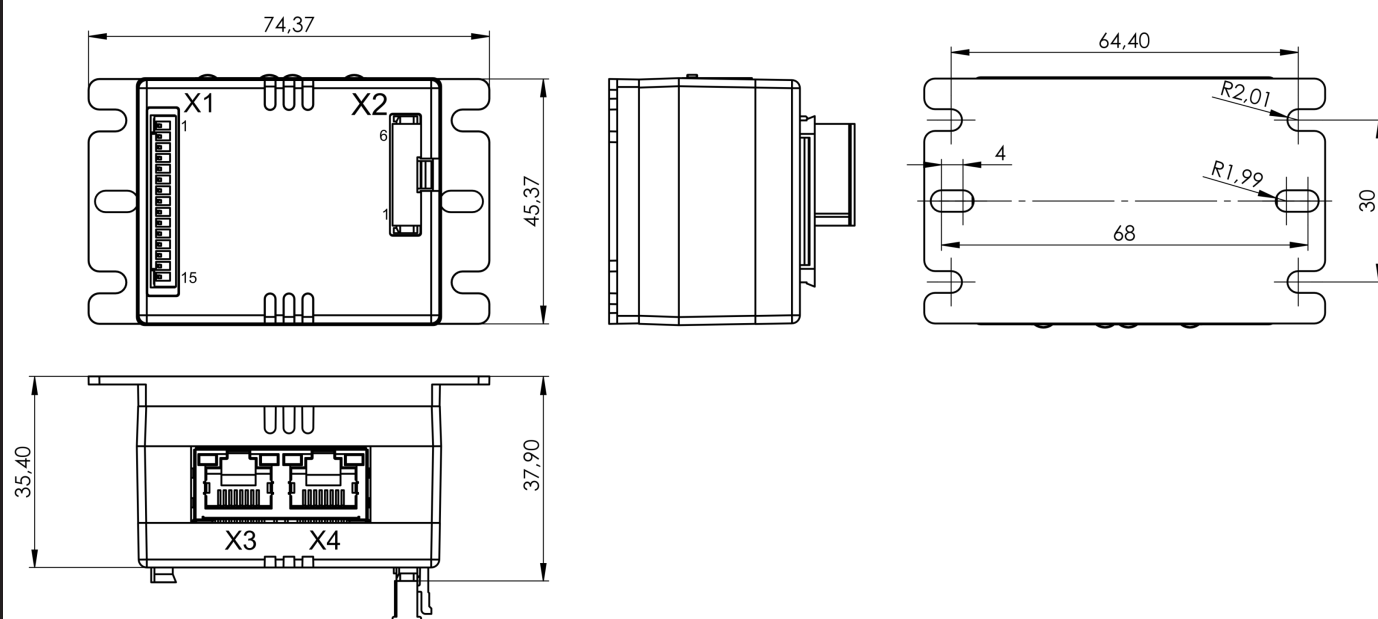
Leistungsdaten		
Versorgungsspannung Elektronik Ue	VDC	9...30
Versorgungsspannung Leistung Up	VDC	9...60
Maximaler Ausgangsstrom	A	15
Dauerausgangstrom @ 24V / 48V	A	5 / 4.3
PWM Frequenz	kHz	25, 32,50
PWM Auflösung	Bit	16
Digitaler Eingang		
Anzahl (Din0...2)	-	3
Schaltschwelle Low	VDC	-30...5
Schaltschwelle High	VDC	7...30
Eingangsimpedanz	kOhm	5
Filter	µs	30
Digitaler Ausgang		
Anzahl (Dout0)	-	1
Signal-Typ	plusschaltend	
	kurzschlussfest	
Lasten	resistiv, induktiv	
Dauerausgangsstrom	A	1,5
Analoger Eingang 12 Bit		
Anzahl (Ain0)	-	1
Signal Typ	±10V, single ended	
Eingangsimpedanz	kOhm	20
Umgebung		
Schutzart	IP	20
Temperaturbereich	°C	0...+70
Luftfeuchtigkeit	%	20...80

Drehgeber inkrementell		
Frequenz Spur A,B,Inx	kHz	100
Signal-Typ	open collector	
	single ended	
Eingangssignal	VDC	5
Hall-Sensoren		
Frequenz Spur H1, H2, H3	kHz	10
Signal-Typ	open collector	
	single ended	
Eingangssignal	VDC	5
Regelzykluszeit		
Stromregler (CURR)	µs	125
Drezahlregler (SVEL)	µs	250
Drehzahlregler (VEL) default	µs	2000
Positionierregler default	µs	2000
Bus-Schnittstelle		
CAN	DS301, DSP402	
EtherCat Schnittstelle		
Typ	Slave	
Physical Layer	100 Base-Tx	
Bus Controller	ET1100	
Max. Baudrate	100 Mbit/s	
Protokoll	CoE (Can over EtherCat)	

Stecker und Pin Belegung

X1.1	+U_e	Spannungsversorgung Elektronik		X2.1	+U_p	Spannungsversorgung Leistung
X1.2	GND	Masse Elektronik / Masse CAN		X2.2	GND	Masse Leistung
X1.3	AIN 0	Analoger Eingang 0		X2.3	Ma	Motoranschluss A
X1.4	DIN 0	Digitaler Eingang 0		X2.4	Mb	Motoranschluss B
X1.5	DIN 1	Digitaler Eingang 1		X2.5	Mc	Motoranschluss C
X1.6	Din2 / Dout0	Digitaler Eingang 2 / Digitaler Ausgang 0		X2.6	res.	reserviert
X1.7	CAN_HI	CAN High				
X1.8	CAN_LO	CAN Low		X3	In	Ethercat In
X1.9	H1	Hallsensor 1		X4	Out	Ethercat Out
X1.10	H2	Hallsensor 2				
X1.11	H3/Inx.	Hallsensor 3 / Encoder Indexspur				
X1.12	A	Encoder Spur A				
X1.13	B	Encoder Spur B				
X1.14	+U_{5V}	Spannungsversorgung + 5V für Geber				
X1.15	GND	Masse für Geberversorgung				

Abmessungen



Anwendungen:

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