

Artikelnummer: AMI1936-01



Eigenschaften

- Sehr kompakter Servoregler zur Ansteuerung von bürstenbehafteten und bürstenlosen Motoren
- Motordauerstrom 10A, Spitzenstrom 50A
- Ethercat Schnittstelle
- Frei programmierbar mit integrierter Motion Prozess Unit. Dies ermöglicht auch den Einsatz als dezentral arbeitender Standalone Regler oder Master für weitere Regler im Verbund
- Betriebsarten Stromregler, Drehzahlregler, Positionierregler, Synchronregler,
- Montage auf Hutschiene 35mm oder Montageplatte
- Steck-Klemm Anschlüsse
- Sehr hohe Leistungsdichte bei geringer Einbaubreite von 22,5mm, ideal für den Schaltschrank einbau.
- 100% PWM Motorausgang

Absolut max. Rating (Zerstörungsgrenzen)	
Versorgungsspannung Leistung Up ¹⁾	80 V
Dauerspannung Elektronikversorgung Ue ¹⁾	33 V
Kurzfristige Spitzenspannung < 1s Ue ¹⁾	37 V
Leistung	
Versorgungsspannung Elektronik Ue	9..30 V
Stromaufnahme Elektronik @ Ue=24V*1	typ. 60 mA
Versorgungsspannung Leistung Up	9..60 V
Maximaler Ausgangsstrom	50 A
Dauerausgangsstrom @ Up=24V*2	10 A
Dauerausgangsstrom @ Up=48V*2	8.5 A
Ausgangsspannung	100% Up
PWM-Frequenz	25, 32*3, 50 kHz
Mechanische Daten	
Abmessungen LxBxH	110 x 45 x 77 mm
Gewicht	170 g
Umgebung	
Schutzart	IP20
Temperaturbereich	-25..40 °C
Luftfeuchtigkeit (nicht kondensierend)	5..90 %
CAN-Bus	
Protokoll	DS301
Geräteprofil	DS402
Max. Baudrate	1 Mbit/s
CAN Spezifikation	2.0B
Galvanisch getrennt	nein
Ethercat	
Typ	Slave
Physikal Layer	100 Base-Tx
Max. Baudrate	100 Mbit/s
Bus Controller	ET1100
Anzahl der Ports	2xRJ45 (In, Out)

¹⁾ kein Verpolungsschutz

Geberversorgung (Drehgeber/Hall)	
Ausgangsspannung	5 V
Maximaler Ausgangsstrom	0.2 A
Drehgeber	
Typ	inkremental
Signale	A,/A,B,/B,Inx,/Inx
Max. Frequenz pro Spur	500 kHz
Eingangssignal (24V tolerant)	0..5 V
Signal-Typ	differentiell, open collector, single ended
Hall-Sensoren	
Signale	H1,/H1,H2,/H2,H3,/H3
Max. Frequenz pro Spur	10 kHz
Eingangssignal (24V tolerant)	0..5 V
Signal-Typ	differentiell, open collector, single ended
Digitale Eingänge	
Anzahl	8 (Din0..7)
Low-Pegel	0..5 V
High-Pegel	8..30 V
Digitale Ausgänge	
Anzahl	2 (Dout0..1)
Dauerausgangsstrom	1.5 A
Lasten	resistiv, induktiv
Ausgangsspannung	Versorgungsspannung Elektronik Ue
Signal-Typ	plusschaltend
Analoge Eingänge	
Anzahl	2 (Ain0..1)
Signal-Typ -Ain0	+/- 10V, 12 Bit, differentiell
Signal-Typ -Ain1	+/- 10V, 12 Bit, single ended

Stecker und Pin Belegung						
X1.1	PE	Schutzerde		X3.1	+Ue	Spannungsversorgung Elektronik 9-30V
X1.2	+Up	Spannungsversorgung Leistung 9-60V		X3.2	+Ain0	Analoger Eingang 0, Plus-Signal
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	H1	Hallsensor A		X3.8	-AIN0	Analoger Eingang 0, Minus Signal
X2.2	H2	Hallsensor B		X3.9	Dout0	Digitalausgang 0
X2.3	H3	Hallsensor C		X3.10	CAN-Hi	CAN High
X2.4	A	Encoder Kanal A		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	+5V	5V Spannungsversorgung Encoder / Hall-IC		X4.1	Ain1	Analoger Eingang 1
X2.8	/H1	Negierter Hallsensor A		X4.2	Din4	Digitaler Eingang 4
X2.9	/H2	Negierter Hallsensor B		X4.3	Din5	Digitaler Eingang 5
X2.10	/H3	Negierter Hallsensor C		X4.4	Din6	Digitaler Eingang 6
X2.11	/A	Encoder Kanal A negiert		X4.5	Dout1	Digitaler Ausgang 1
X2.12	/B	Encoder Kanal B negiert				
X2.13	/Inx	Encoder Nullimpuls negiert				
X2.14	GND	Masse Hall-IC / Encoder				
				X5	EtherCat In	
				X6	EtherCat Out	

