Artikelnummer: AMI2000-01

Eigenschaften

- Servoregler zur Ansteuerung von bürstenbehafteten und bürstenlosen DC-Motoren
- Motordauerstrom 60A, Spitzenstrom 160A
- CAN-Open Schnittstelle
- Frei programmierbar mit integrierter Motion Prozess Unit.
- Betriebsarten Stromregler, Drehzahlregler, Positionierregler, Synchronregler

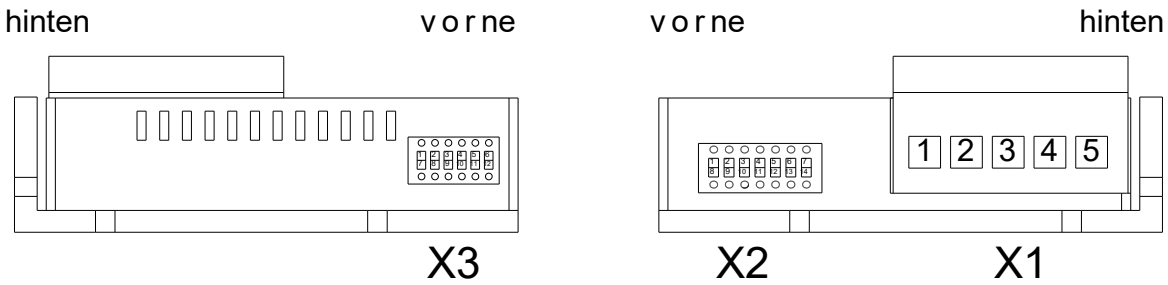
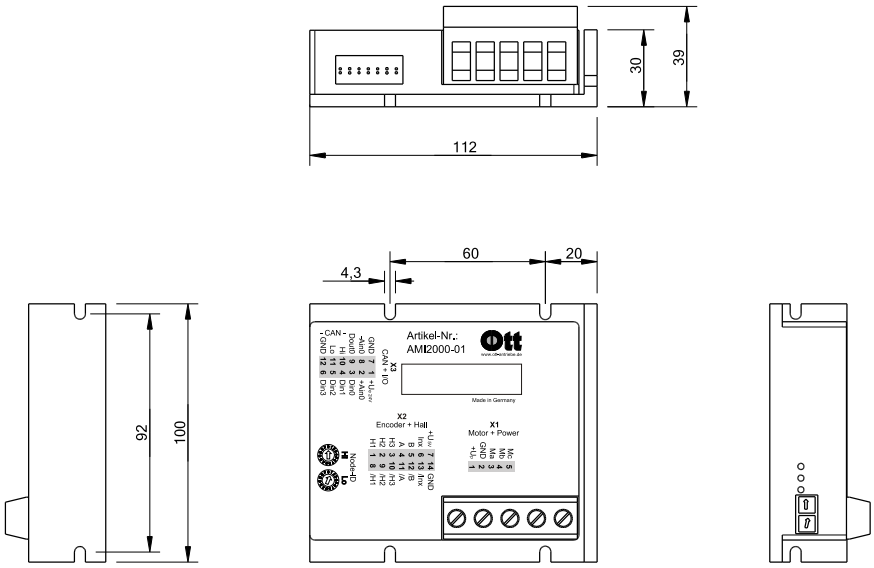
Leistungsdaten		
Versorgungsspannung Elektronik Ue	VDC	9..30
Stromaufnahme Elektronik @ Ue=24V	mA	typ. 70
Versorgungsspannung Leistung Up	VDC	9..60
Maximaler Ausgangsstrom	A	160
Dauerausgangstrom @Up=48V	A	60
PWM Frequenz	kHz	25, **32**, 50
Max. PWM-Verhältnis	%	90
min. Anschlussinduktivität	µH	200
Digitale Eingänge		
Anzahl *	-	4
Schaltschwelle Low	VDC	0..5V
Schaltschwelle High	VDC	8..30V
Digitaler Ausgang		
Anzahl	-	1
Signal-Typ	plussschaltend Ue	
Lasten	resistiv, induktiv	
Dauerausgangsstrom	A	0,7
Ausgangsspannung	Pegel wie +Ue	
Analoger Eingang		
Anzahl	-	1
Signal Typ differentiell	-	±10V, 12Bit

Maximale absolute Anschlußspannungen		
Spannung (Zerstörungsgrenze) Up Kein Verpolungsschutz	V	80
Dauerspannung (Zerstörungsgrenze) Ue Kein Verpolungsschutz	V	33
Kurzfristige Spitzenspannung <1s Ue (Zerstörungsgrenze) kein Verpolungsschutz	V	37

Geberversorgung (Drehgeber/Hall)		
Ausgangsspannung	V	5V
Maximaler Ausgangsstrom	A	0,2
Drehgeber inkrementell		
Signale	A,/A,B,/B,Inx,/Inx	
Max. Frequenz pro Spur	kHz	500
Eingangssignal (24V tolerant)	V	0 .. 5
Signal-Typ	differentiell, open collector, single ended	
Hall-Sensoren		
Signale	H1,/H1,H2/H2,H3/H3	
max. Frequenz pro Spur	kHz	10
Eingangssignal (24V tolerant)	V	0 .. 5
Signal-Typ	differentiell, open collector, single ended	
Bus-Schnittstelle		
CAN DS301, DSP402		
Umgebung		
Schutzart	IP	20
Temperaturbereich	°C	-25..55
Temperaturbereich nur mit Software-ID zulässig	°C	-40..-25
Luftfeuchtigkeit	%	5..85%
Gewicht	g	414

Stecker und Pin Belegung

X1.1	**+Up**	Versorgungsspannung Leistung		**X3.1**	**+Ue24V**	Versorgungsspannung Elektronik
X1.2	**GND**	Masse Leistung		**X3.2**	**+Ain0**	Analoger Eingang 0, Plus
X1.3	**Ma**	Motorphase A		**X3.3**	**Din0**	Digitaler Eingang 0
X1.4	**Mb**	Motorphase B		**X3.4**	**Din1**	Digitaler Eingang 1
X1.5	**Mc**	Motorphase C		**X3.5**	**Din2**	Digitaler Eingang 2
				X3.6	**Din3**	Digitaler Eingang 3
X2.1	**H1**	Hallsensorsignal 1		**X3.7**	**GND**	Masse Elektronik
X2.2	**H2**	Hallsensorsignal 2		**X3.8**	**res.**	nicht belegt
X2.3	**H3**	Hallsensorsignal 3		**X3.9**	**Dout0**	Digitaler Ausgang 0
X2.4	**A**	Inkrementalgeber - Spur A		**X3.10**	**CAN Hi**	CAN High
X2.5	**B**	Inkrementalgeber - Spur B		**X3.11**	**CAN Lo**	CAN Low
X2.6	**Inx**	Inkrementalgeber - Index		**X3.12**	**CAN GND**	Masse für CAN
X2.7	**+U5V**	5V Geberversorgung (Hall +Drehgeber)				
X2.8	**/H1**	Hallsensorsignal 1 negiert				
X2.9	**/H2**	Hallsensorsignal 2 negiert				
X2.10	**/H3**	Hallsensorsignal 3 negiert				
X2.11	**/A**	Inkrementalgeber - Spur A negiert				
X2.12	**/B**	Inkrementalgeber - Spur B negiert				
X2.13	**/Inx**	Inkrementalgeber - Index negiert				
X2.14	**GND**	Masse Geberversorgung				



Abmessungen