

# Artikelnummer: AMI2038-01



Abbildung ähnlich

## Eigenschaften

- Servoregler zur Ansteuerung von bürstenlosen DC-Motoren
- Motordauerstrom 60A, Spitzenstrom 160A
- Profinet 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
Dauerausgangsstrom @Up=48V	A	55
PWM Frequenz	kHz	25, 32, 50
Max. PWM-Verhältnis	%	100
min. Anschlussinduktivität	µH	200
Digitale Eingänge		
Anzahl	-	6 (5)*
Anzahl Hardware-Enable Eingänge		2
Schaltsschwelle Low	VDC	0..5V
Schaltsschwelle High	VDC	8..30V
Digitaler Ausgang		
Anzahl	-	3 (2) *
Signal-Typ	plusschaltend Ue	
Lasten	resistiv, induktiv	
Dauerausgangsstrom	A	1,5
Ausgangsspannung	Pegel wie +Ue	
Analoger Eingang		
Anzahl	-	1
Signal Typ differentiell	-	±10V, 12Bit

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

Gebersversorgung (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	
PROFINET		
Typ	Slave	
Physikal Layer	100 Base-Tx	
Max. Baudrate	100 Mbit/s	
Anzahl der Ports	2xRJ45 (PORT1, PORT2)	
Umgebung		
Schutzart	IP	20
Temperaturbereich	°C	-25..40
Temperaturbereich nur mit Software-ID zulässig	°C	-70..+40
Luftfeuchtigkeit	%	5..90%
Gewicht	g	584

\* Din5 parallel zu Dout2\*<sup>5</sup>

### 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	-Ain0	Analoger Eingang 0, Minus
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		X4.1	Ain1	Analoger Eingang 1
X2.9	/H2	Hallsensorsignal 2 negiert		X4.2	Din4	Digitaler Eingang 4
X2.10	/H3	Hallsensorsignal 3 negiert		X4.3	Din5/Dout2	Digitaler Eingang 5 / Digitaler Ausgang 2
X2.11	/A	Inkrementalgeber - Spur A negiert		X4.4	EN-A	Hardware-Enable Kanal A
X2.12	/B	Inkrementalgeber - Spur B negiert		X4.5	Dout1	Digitaler Ausgang 1
X2.13	/Inx	Inkrementalgeber - Index negiert		X4.6	EN-B	Hardware-Enable Kanal B
X2.14	GND	Masse Geberversorgung				
				X5	PROFINET-PORT1	
				X6	PROFINET-PORT2	

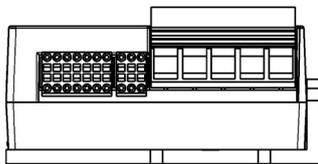
vorne

hinten

Front

hinten

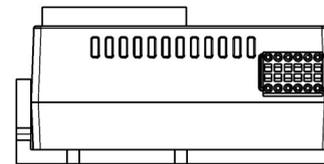
vorne



X2 X4 X1



X5 X6



X3

### Abmessungen

