

Artikelnummer: AMI2079-01



Eigenschaften

- Sehr kompakter Servoregler zur Ansteuerung von bürstenbehafteten und bürstenlosen Motoren
- Motordauerstrom 35A, Spitzenstrom 100A
- CAN-Bus 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, Master-Slave, Synchronregler
- Steck-Klemm Anschlüsse

Leistungsdaten			
Versorgungsspannung Elektronik Ue	9..30 V DC	Versorgungsspannung Leistung Up	9..60 V DC
Stromaufnahme (alle Ausgänge unbelastet) typ.	70 mA @ 24 V	zulässiger Dauerausgangsstrom 24V	35 A
		zulässiger Dauerausgangsstrom 48V	26 A
		Maximaler Ausgangsstrom (Motorstrom)	100 A

Schutzeinrichtungen	
Abschaltung bei Überspannung, Unterspannung, Übertemperatur	

Ein- & Ausgänge			
Digitale Eingänge Eigenschaften Din0-7		Schaltpegel Low Schaltpegel High Eingangsstrom max. @ U _{IN} =30 V	0V .. 5V 8V .. 30V typ. 5,3 mA
Digitale Ausgänge	2	max. Ausgangsstrom plus-schaltend, kurzschlußfest	1,5A
Analoge Eingänge Eigenschaften Ain0		Messbereich Auflösung Typ	± 10V 12 Bit differenziell
Eigenschaften Ain1		Messbereich Auflösung Typ	± 10V 12 Bit single ended
Encodereingänge		6	Eingangsspannung Typ Eingänge max. Taktfrequenz / Spur
SSi-Eingang		4	Eingangsspannung Typ Eingänge
Eingänge für Hall-Sensoren		6	Eingangsspannung Typ Eingänge max. Taktfrequenz / Spur

Hilfsspannungen			
Versorgung 5V	2	Für Hall-Sensor, Encoder und SSI	Ausgangsspannung Maximale Belastung
			5 V ± 5% 200 mA

CAN-Schnittstelle		Baudrate Protokoll Geräteprofil
		bis 1 Mbit/s DS301 V3.0 DSP402 V2.0

Umgebung			
Temperatur Betrieb	-25..+70 °C	Temperatur Lager	-25..+85°C
Feuchtigkeit (nicht kondensierend) %	20..80 %		
Schutzart nach DIN 40050 / IEC 144	IP20		

Befestigung	Montgeplatte
-------------	--------------

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

Stecker und Pin Belegung

X1.1	PE	Schutzerde		X3.7	GND	Masse Elektronik
X1.2	+Up	Spannungsversorgung Leistung 10V..60V		X3.8	-Ain0	- analoger Eingang 0
X1.3	GND	Masse Leistung		X3.9	Dout0	Digitalausgang 0
X1.4	Ma	Motorphase A		X3.10	CAN-Hi	CAN High
X1.5	Mb	Motorphase B		X3.11	CAN-Lo	CAN Low
X1.6	Mc	Motorphase C		X3.12	GND	CAN Masse
X2.1	H1	Hallsensor H1		X4.1	Ain1	Analoger Eingang 1
X2.2	H2	Hallsensor H2		X4.2	Din4	Digitaler Eingang 4
X2.3	H3	Hallsensor H3		X4.3	Din5	Digitaler Eingang 5
X2.4	A	Encoder Kanal A 5V		X4.4	Din6	Digitaler Eingang 6
X2.5	B	Encoder Kanal B 5V		X4.5	Dout1	Digitaler Ausgang 1
X2.6	Inx	Encoder Nullimpuls 5V		X4.6	Din7	Digitaler Eingang 7
X2.7	+U _{SV}	Spannungsversorgung für Hall-IC/Encoder				
X2.8	/H1	Negiertes Signal Hallsensor H1		X5.1	res.	Reserviert
X2.9	/H2	Negiertes Signal Hallsensor H2		X5.2	res.	Reserviert
X2.10	/H3	Negiertes Signal Hallsensor H3		X5.3	res.	Reserviert
X2.11	/A	Encoder Kanal A negiert		X5.4	CLK	SSI CLK
X2.12	/B	Encoder Kanal B negiert		X5.5	DATA	SSI DATA
X2.13	/Inx	Encoder Nullimpuls negiert		X5.6	res.	Reserviert
X2.14	GND	Masse Hall-IC / Encoder		X5.7	+U _{SV}	Spannungsversorgung für SSI
				X5.8	res.	Reserviert
X3.1	+Ue	Spannungsversorgung Elektronik		X5.9	res.	Reserviert
X3.2	+Ain0	+ analoger Eingang 0		X5.10	res.	Reserviert
X3.3	Din0	Digitaleingang 0		X5.11	/CLK	SSI /CLK
X3.4	Din1	Digitaleingang 1		X5.12	/DATA	SSI /DATA
X3.5	Din2	Digitaleingang 2		X5.13	res.	Reserviert
X3.6	Din3	Digitaleingang 3		X5.14	GND	Masse SSI

Abmessungen

