

4Q-Antriebsregler für DC/BLDC-Motoren

Artikelnummer: AMI2131-01

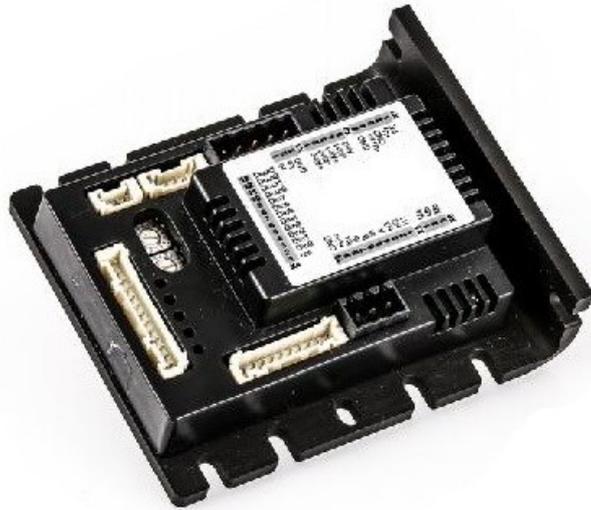


Abbildung ähnlich

Leistungsdaten		
Versorgungsspannung Elektronik U _e	VDC	9..30
Stromaufnahme Elektronik @ U _e =24V	mA	typ. 40
Versorgungsspannung Leistung U _p	VDC	9..60
Maximaler Ausgangsstrom	A	50
Dauerausgangsstrom @U _p =48V	A	14
PWM Frequenz	kHz	25, 32 , 50
min. Anschlußinduktivität	µH	200
Digitale Eingänge		
Anzahl	-	8 (Din 0..7)
Schaltswelle Low	VDC	0...5V
Schaltswelle High	VDC	8...30V
Digitaler Ausgang		
Anzahl (Dout0..3)	-	4
Signal-Typ	plusschaltend	
Lasten (Dout0..2)	resistiv, niederinduktiv	
Lasten (Dout3)	resistiv, induktiv	
Dauerausgangsstrom	A	0,3
Ausgangsspannung	Versorgungsspannung Elektronik U _e	
Analoger Eingang		
Anzahl (Ain0..2)	-	3
Signal Typ, differentiell (Ain0..1)	±10V, 12Bit, 5V Pull Up intern 1,5 kOhm	
Signal Typ, single ended (Ain2)	0..5V, 12 Bit,	

Hilfsspannung (Drehgeber / Hall)		
Ausgangsspannung	V	5
Maximaler Ausgangsstrom	mA	200
Drehgeber inkremental		
Signale	A, /A, B, /B, Inx	
Max. Frequenz pro Spur	kHz	500
Eingangssignal (24V tolerant)	V	5
Signal-Typ	Differentiell, open collector, single ended, 2,5kΩ Eingangsimpedanz	
Hall-Sensoren		
Signale	H1,H2,H3	
max. Frequenz pro Spur	kHz	10
Eingangssignal (24V tolerant)	V	5
Signal-Typ	Open collector, single ended ,5V Pull Up intern 920Ω	
Bus-Schnittstelle		
CAN	DS301, DSP402	
Max Baudrate / CAN Spezifikation	1 Mbit/s / 2.0B	
Galvanisch getrennt	nein	
Umgebung		
Schutzart	IP	20
Temperaturbereich	°C	-40...40°C
Luftfeuchtigkeit	%	5..90%
Gewicht	g	150

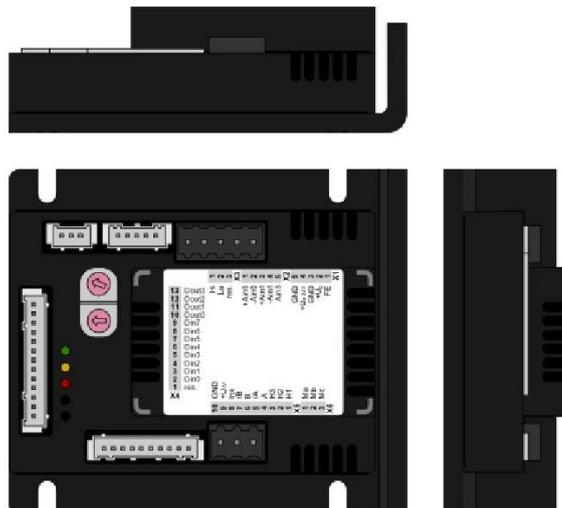
Technische Änderungen, Fehler und Irrtümer vorbehalten!

Stecker und Pin Belegung

X1.1	FE	Funktionserde		X5.1	H1	Hallsensorsignal 1
X1.2	+Up	Versorgungsspannung Leistung		X5.2	H2	Hallsensorsignal 2
X1.3	GND	Masse Leistung		X5.3	H3	Hallsensorsignal 3
X1.4	+Ue24V	Versorgungsspannung Elektronik		X5.4	A	Inkrementalgeber – Spur A
X1.5	GND	Masse Elektronik		X5.5	/A	Inkrementalgeber – Spur A negiert
				X5.6	B	Inkrementalgeber – Spur B
X2.1	+Ain0	Analoger Eingang 0, Plus		X5.7	/B	Inkrementalgeber – Spur B negiert
X2.2	-Ain0	Analoger Eingang 0, Minus		X5.8	Inx	Inkrementalgeber – Index
X2.3	+Ain1	Analoger Eingang 1, Plus		X5.9	+U5V	5V Geberversorgung (Drehgeber, Hall)
X2.4	-Ain1	Analoger Eingang 1, Minus		X5.10	GND	Masse Geberversorgung
X2.5	Ain2	Analoger Eingang 2, (5V)				
				X6.1	Ma	Motorphase A
X3.1	CAN Hi	CAN High		X6.2	Mb	Motorphase B
X3.2	CAN Lo	CAN Low		X6.3	Mc	Motorphase C
X3.3	res.	Reserviert				
X4.1	res.	Reserviert				
X4.2	Din0	Digitaler Eingang 0				
X4.3	Din1	Digitaler Eingang 1				
X4.4	Din2	Digitaler Eingang 2				
X4.5	Din3	Digitaler Eingang 3				
X4.6	Din4	Digitaler Eingang 4				
X4.7	Din5	Digitaler Eingang 5				
X4.8	Din6	Digitaler Eingang 6				
X4.9	Din7	Digitaler Eingang 7				
X4.10	Dout0	Digitaler Ausgang 0				
X4.11	Dout1	Digitaler Ausgang 1				
X4.12	Dout2	Digitaler Ausgang 2				
X4.13	Dout3	Digitaler Ausgang 3				

Abmessungen/Pin-Belegung

Maße: tbd



Technische Änderungen, Fehler und Irrtümer vorbehalten!