

Artikelnummer: AMI2436-01



Abbildung ähnlich

Eigenschaften

- Servoregler zur Ansteuerung von bürstenlosen DC-Motoren
- Motordauerstrom 15A, Spitzenstrom 120A
- EtherCAT Schnittstelle
- Frei programmierbar mit integrierter Motion Prozess Unit.
- Betriebsarten Stromregler, Drehzahlregler, Positionierregler, Synchronregler

Leistungsdaten		
Versorgungsspannung Elektronik Ue	VDC	18..30
Stromaufnahme Elektronik @ Ue=24V	mA	typ. 85
Versorgungsspannung Leistung Up	VDC	9..60
Maximaler Ausgangsstrom	A	120
Dauerausgangsstrom @Up=24V	A	21
Dauerausgangsstrom @Up=48V	A	15
PWM Frequenz	kHz	25, 32 , 50
Digitale Eingänge		
Anzahl	-	6
Hardware Eingänge	-	2
Schaltswelle Low	VDC	0..5V
Schaltswelle High	VDC	8..30V
Digitaler Ausgang		
Anzahl	-	3
Signal-Typ	plusschaltend Ue	
Lasten Dout0..1	resistiv, niederinduktiv	
Lasten Dout2	Resistiv, induktiv	
Dauerausgangsstrom	A	1,5
Ausgangsspannung	Pegel wie +Ue	
Analoger Eingang		
Anzahl	-	1
Signal Typ, differentiell	-	±10V, 12Bit
EtherCAT (CoE)		
Typ	-	Slave
Physikal Layer	-	100 Base-Tx
Max. Baudrate	-	100 Mbit/s
Anzahl der Ports	-	2xRJ45
RS485		
Typ	2-Wire EIA-485	
Signale	DATA,/DATA,CLK,/CLK	

Geberversorgung (Hall, SSI)		
Ausgangsspannung	V	5V
Maximaler Ausgangsstrom (Hall)	A	0,05
Maximaler Ausgangsstrom (SSI)	A	0,2
Drehgeber inkrementell		
Signale	A _r /A _B /B _r In _x /In _x	
Max. Frequenz pro Spur	kHz	500
Eingangsspannung	V	0 .. 5
Signal-Typ	differentiell, open collector, single ended	
Hall-Sensoren		
Signale	H1,H2,H3	
max. Frequenz pro Spur	kHz	10
Eingangssignal	V	0 .. 5
Signal-Typ	open collector, single ended	
Bus-Schnittstelle		
CAN	DS301, DSP402	
Umgebung		
Schutzart	IP	20
Temperaturbereich	°C	-40..70
Luftfeuchtigkeit (nicht kondensierend)	%	5..90%
Gewicht	g	141
Funktionale Sicherheit		
Sicherheitsfunktion	Hardware Eingänge (HE)	
Sicherheits-Integritätslevel (SIL)	-	
Performance Level	-	

Sicherheitsfunktion über die Hardware Eingänge ähnelt STO-Funktion.

Stecker und Pin Belegung

X1.1	GND	Masse Elektronik		X4.3	Din1	Digitaler Eingang 1
X1.2	+Ue24V	Versorgungsspannung Elektronik		X4.4	Din2	Digitaler Eingang 2
X1.3	GND	Masse Leistung		X4.5	Din3	Digitaler Eingang 3
X1.4	+Up	Versorgungsspannung Leistung		X4.6	Din4	Digitaler Eingang 4
				X4.7	Din5	Digitaler Eingang 5
X2.1	CLK	SSI clk		X4.8	HE-A	Hardware Eingang A
X2.2	/CLK	/SSI clk		X4.9	+Ain0	Analoger Eingang, Plus
X2.3	DATA	SSI data		X4.10	-Ain0	Analoger Eingang, Minus
X2.4	/DATA	/SSI data		X4.11	Dout0	Digitaler Ausgang 0
X2.5	res.	Reserviert		X4.12	Dout1	Digitaler Ausgang 1
X2.6	GND	Masse Geberversorgung		X4.13	Dout2	Digitaler Ausgang 2
X2.7	A	Inkrementalgeber - Spur A				
X2.8	/A	Inkrementalgeber - Spur A Negiert		X5.1	CAN Hi	CAN High
X2.9	B	Inkrementalgeber - Spur B		X5.2	CAN Lo	CAN Low
X2.10	/B	Inkrementalgeber - Spur B Negiert		X5.3	CAN GND	CAN Masse
X2.11	Inx	Inkrementalgeber - Index				
X2.12	/Inx	Inkrementalgeber - Index Negiert		X6.1	H1	Hallsensorsignal 1
X2.13	+5V	5V Geberversorgung (Encoder + SSI)		X6.2	H2	Hallsensorsignal 2
X2.14	GND	Masse Geberversorgung		X6.3	H3	Hallsensorsignal 3
				X6.4	+5V	5V Geberversorgung (Hall)
				X6.5	GND	Masse Geberversorgung
X3.1	PT_A	PT_A				
X3.2	PT_B	PT_B				
				X7.1	Ma	Motorphase A
X4.1	HE-B	Hardware Eingang B		X7.2	Mb	Motorphase B
X4.2	Din0	Digitaler Eingang 0		X7.3	Mc	Motorphase C

Abmessungen

