

I-CAN

Artikelnummer: AMI1060-01



Eigenschaften

- Sehr kompakter Servoregler zur Ansteuerung von bürstenbehafteten und bürstenlosen Motoren
- Motordauerstrom 8,5A, Spitzenstrom 30A
- CAN-Bus Schnittstelle
- Frei programmierbar mit integrierter Motion Prozess Unit. Dies ermöglicht auch den Einsatz als dezentral arbeitender Stand-Allone Regler oder Master für weitere Regler im Verbund
- Betriebsarten Stromregler, Drehzahlregler, Positionierregler, Master-Slave, Synchronregler, bedingt interpolationsfähig
- Encodereingänge für 5V und 24V, A, B, Index
- Drehzahlregelung mit Einkanalencoder möglich
- Montage auf 35mm oder Montageplatte
- Steck-Klemm Anschlüsse
- Durch die hohe Leistungsdichte bei geringer Einbaubreite von 22,5mm ist der **I-CAN** der ideale Regler für den Schaltschrankbau.

Leistungsdaten			
Versorgungsspannung Elektronik U _e	10..30 V DC	Versorgungsspannung Leistung U _p	10..60 V DC
Stromaufnahme (alle Ausgänge unbelastet) typ.	40 mA @ 24 V	zulässiger Dauerausgangsstrom	8,5 A
		Maximaler Ausgangsstrom (Motorstrom)	30 A

Schutzeinrichtungen	
	Abschaltung bei Überspannung, Unterspannung, Übertemperatur

Ein- & Ausgänge							
Digitale Eingänge	6	Schaltpegel Low Schaltpegel High Eingangsstrom max. @ U _{IN} =30 V	-30 V .. 5 V 15V .. 30V typ. 5.3 mA	Digitale Ausgänge	2	max. Ausgangsstrom plus-schaltend, kurz- schlußfest	0,5A
Analoge Eingänge	2	Messbereich Auflösung Typ	±10V 10 Bit single-ended	Eingänge für Hall- Sensoren	3	Eingangsspannung max. Taktfrequenz /Spur	5 V 100 kHz
Encodereingänge 5V	3	Eingangsspannung Typ Eingänge max. Taktfrequenz /Spur	5V Single ended A, B, Index 300 kHz	Encodereingänge 24V	3	Eingangsspannung Typ Eingänge max. Taktfrequenz/ Spur	24V Single ended A, B, Index 300 kHz

Hilfsspannungen				
Versorgung 5V	1	Für Hall-Sensor und Encoder	Ausgangsspannung Maximale Belastung	5 V ± 5% 200 mA

CAN-Schnittstelle			
		Baudrate Protokoll Geräteprofil	bis1 Mbit/s DS301 V3.0 DSP402 V2.0

Umgebung			
Temperatur Betrieb	0 ... +70 °C	Temperatur Lager	0..+80°C
Feuchtigkeit (nicht kondensierend) %	20..80 %		
Schutzart nach DIN 40050 / IEC 144	IP20		

Befestigung	
	Huttrageschiene 35 mm, Befestigungsklipp

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

Stecker und Pin Belegung							
X1.1	PE	Schutzerde		X2.11	A	Encoder Kanal A	24V
X1.2	+Up	Spannungsversorgung Leistung 10V..60V		X2.12	B	Encoder Kanal B	24V
X1.3	GND	Masse Leistung		X2.13	Inx	Encoder Nullimpuls	24V
X1.4	Ma	Motorphase A		X2.14	GND	Masse Hall-IC / Encoder	
X1.5	Mb	Motorphase B					
X1.6	Mc	Motorphase C					
				X3.1	+Ue	Spannungsversorgung Elektronik	
X2.1	H1	Hallsensor A		X3.2	Din0	Digitaleingang 0	
X2.2	H2	Hallsensor B		X3.3	Din1	Digitaleingang 1	
X2.3	H3	Hallsensor C		X3.4	Din2	Digitaleingang 2	
X2.4	A	Encoder Kanal A 5V		X3.5	Din3	Digitaleingang 3	
X2.5	B	Encoder Kanal B 5V		X3.6	Din4	Digitaleingang 4	
X2.6	Inx	Encoder Nullimpuls 5V		X3.7	GND	Masse Elektronik	
X2.7	+5V	5V Spannungsversorgung Encoder / Hall-IC		X3.8	Dout0	Digitalausgang 0	
X2.8	Ain0	Analogeingang 0 0..10V		X3.9	Dout1	Digitalausgang 1	
X2.9	Ain1	Analogeingang 1 0..10V		X3.10	CAN-Hi	CAN High	
X2.10	DIN5	Digitaleingang 5	X3.11	CAN-Lo	CAN Low		
				X3.12	GND	CAN Masse	

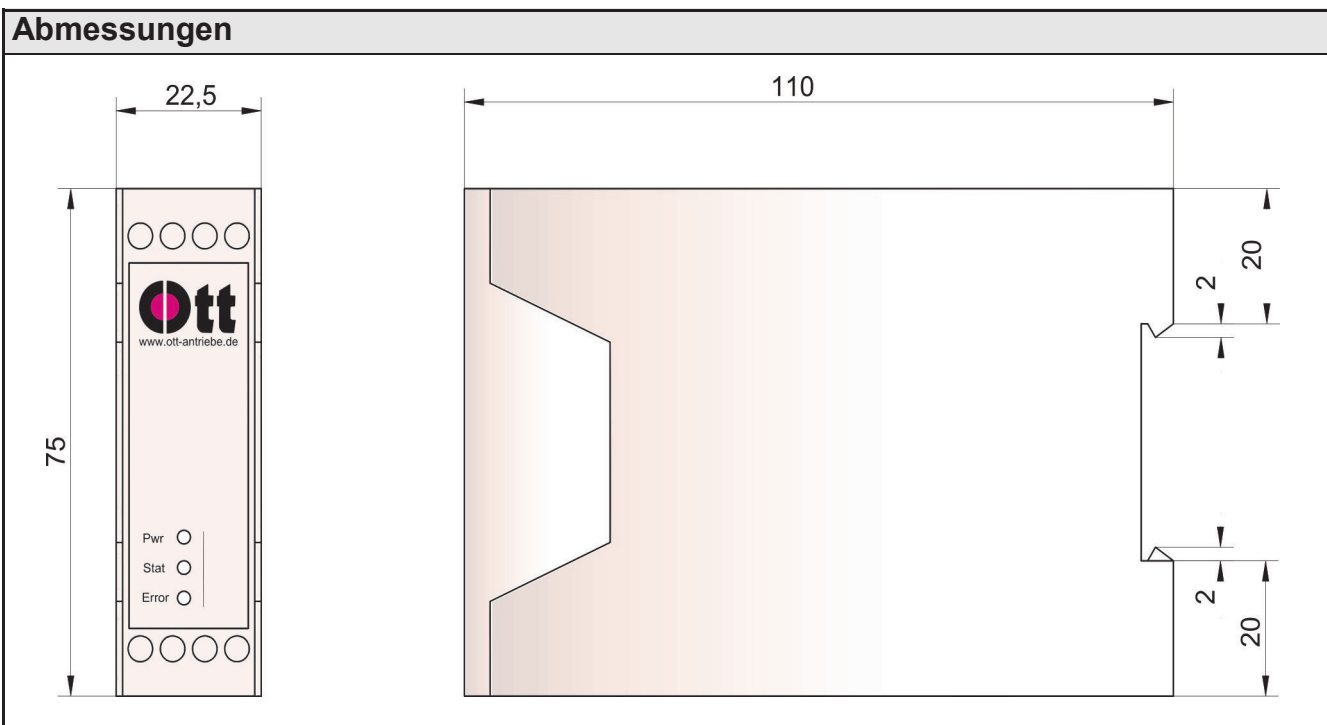
Alle GND elektrisch verbunden

CAN – CPU elektrisch verbunden, keine galvanische Trennung

Kabelquerschnitte der Steckkontakte

Motorstecker X1 lt. Klemmenhersteller
 Doppelstecker X2 & X3 lt. Klemmenhersteller

bis 1,5 mm²
 bis 1 mm²



Anwendungen:

Regelantriebe, Verstellachsen, Synchronsteuerung, elektronisches Getriebe, Rundtaktische, Bahnspannungsregler, Werkzeugwechsler, Abstands- / Dickenregelung, Linearantriebe, sensorgesteuerte Positionierung, Werkstückmagazine / -bunker, Solarnachführungen, Portalsysteme, ...