



Colibri-C BAC100

bis 10A, bis 60V

1-Achs Schrittmotorsteuerung mit integrierter Endstufe

viele Ansteuerungsvarianten in einem Gerät

- digitale I/O-Schnittstelle für programmierbare Wege und Funktionen
- Takt-/Richtungseingang für Steuerung mit Pulsausgängen
- ASCII-Schnittstelle über RS485

6x digitale Eingänge

2x digitale Ausgänge

Programmspeicher mit frei programmierbaren Zielpositionen, Referenzroutinen, Zielverknüpfungen und vielen Sonderfunktionen

dynamische Schrittauflösung

preiswerte Industrieelektronik



Zulassungen und Kennzeichen





Allgemeine technische Daten

Steuerspannung:	+ 24 bis +36 V DC
Motorspannung:	+ 24 bis +60 V DC
max. Phasenstrom:	einstellbar bis 10A
Schnittstellen (alternativ):	Digital I/O-BAC, Takt/Richtung-BAC, RS485-BAC
Temperaturbereich:	0 bis + 50°C
Stromabsenkung:	einstellbar
Eingänge:	6x 10mA (+24 bis +36 V DC) , 10mA
Ausgänge:	2x 24V DC, 10mA
Anschlüsse	12-pol. Klemmleiste (Versorgung und I/O), 5-pol. Klemmleiste (Motor), 9-pol. Sub-D Buchse (Geber)
dynamische Umschaltung der Schrittauflösung:	1/8, 1/4, 1/2, 1/1

Betriebsarten

Digital I/O-BAC:

Satzwahl

Die in der Steuerung abgelegten Sätze (Fahrprofile max. 31) können über 5 binär kodierte Eingänge in beliebiger Reihenfolge vorgewählt und gestartet werden.

Satzablauf

Ein in der Steuerung abgelegter Programmablauf wird über den Eingang „Start“ Satz für Satz abgearbeitet.

Druckmarkensteuerung

Beim Fahrbetrieb wird die Positionierung durch eine Druckmarke bestimmt. Der Antrieb läuft solange, bis der Eingang "Druckmarke" kommt und rampt dann ab.

Analog Geschwindigkeit

Die Geschwindigkeit kann über ein externes Analogsignal (Potentiometer oder Analogausgang einer übergeordneten Steuerung) vorgegeben werden.

Analog-Position

Die Position kann über ein externes Analogsignal (Potentiometer oder Analogausgang einer übergeordneten Steuerung) vorgegeben werden.

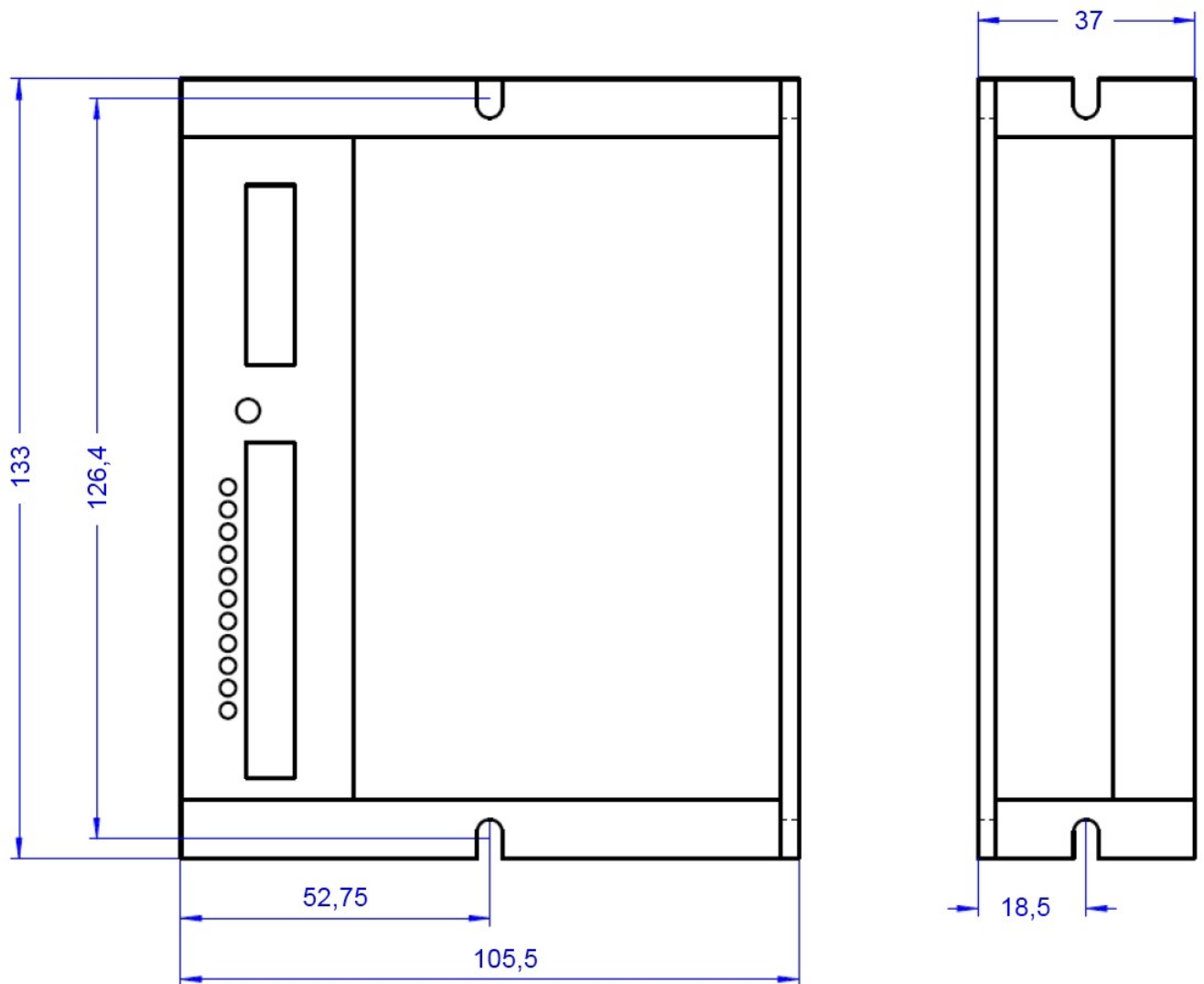
Takt/Richtung-BAC:

Die Steuerung kann direkt Takt- und ein Richtungssignal von einer übergeordneten Steuerung verarbeiten. Folgende Betriebsarten sind einstellbar:
Vollschrittbetrieb, Halbschrittbetrieb, Viertelschrittbetrieb, Achterschrittbetrieb

RS485 -BAC:

Schnittstellenbetrieb (offenes Protokoll)

Maßbild



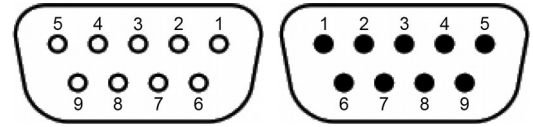
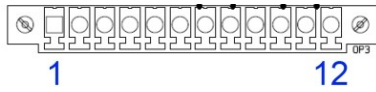
Für die Hutschienenmontage wird das Gerät mit einem Kühlkörper geliefert. Bei anderer Montageart gilt nachfolgende Einbauvorschrift.

An der Unterseite ist eine Wärmeleitfolie angebracht, die für eine optimale Wärmeübertragung sorgt. Die Wärmeentwicklung des Gerätes ist abhängig vom eingestellten Ruhe- und Fahrstrom sowie den Zykluszeiten von Motorstillstand und Fahrbetrieb. Je nach Leistungsbedarf sollte eine entsprechend geeignete Montagefläche an der Maschine oder im Schaltschrank zur Wärmeabgabe vorgesehen werden. Bei einer Hutschienenmontage muss zur Wärmeabgabe auf der Unterseite ein Kühlkörper montiert werden.



ACHTUNG !
Das Gerät darf auf keinen Fall wärmeisolierend befestigt werden!
Eine Überhitzung durch falsche Montage kann das Gerät zerstören!

Pinbelegung

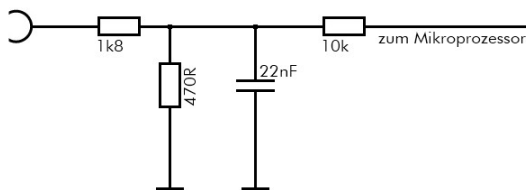


Pin	12-pol. Klemmleiste	5-pol. Klemmleiste Motoranschluss	9-pol. Sub-D Geber Buchse	9-pol Sub-D RS485 Stecker
-----	---------------------	--------------------------------------	------------------------------	------------------------------

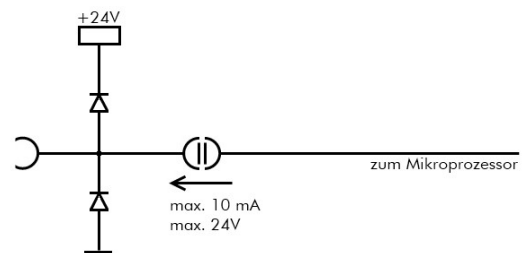
1	Masse, 0V	Phase A	GND (Geber)	-
2	U-Motor +24 – 60VDC	Phase /A	A	Bus Data Negativ
3	U-Steuer +24 - 36VDC	Phase B	/A	GND
4	Ausg.: Bereit	Phase /B	B	-
5	Ausg.: Motor steht	Schirm	/B	-
6	Eing.: Start und Takt	-	+5V (Geber)	GND
7	Eing.: 5 (Bin 4) oder Referenzpunkt oder Richtung oder Analogwert	-	kodiert	Bus Data Positiv
8	Eing.: 1 (Bin 0)	-	nc.	-
9	Eing.: 2 (Bin 1)	-	nc.	VCC
10	Eing.: 3 (Bin 2)	-		
11	Eing.: 4 (Bin 3)	-		
12	Erde	-		

Ein-/ Ausgangsbeschaltung

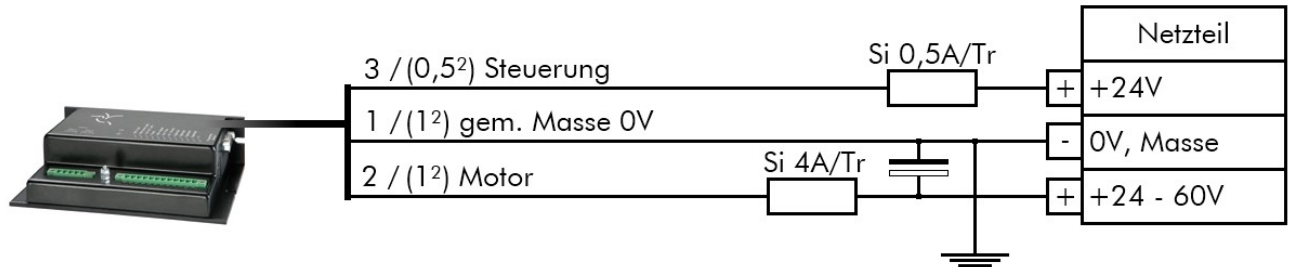
Eingang BAC:



Ausgang BAC:



Spannungsversorgung



Die Motorsteuerung ist abhängig vom angeschlossenen Motor und dem eingestellten Maximalstrom.
Die Motorspannung muss für jeden COLIBRI einzeln abgesichert werden!
Beachten Sie die Kapazität für die Motorrückspeisung 3000 μF !
Anschlussbelegung und Spannungen müssen unseren Angaben entsprechen und vor der Inbetriebnahme gemessen werden!!

Gerne bieten wir Ihnen passende Netzteile, Schnittstellenumsetzer mit passender Software, Bedieneinheiten und Kühlkörper an!