

Colibri Kompakt 34 BAC

Schrittmotor mit integrierter Positioniersteuerung



Colibri: Der Kompaktantrieb

Für schnellen präzisen Positionswechsel mit optimiertem Energieeinsatz.

Der Colibri-Kompaktantrieb ist die Basis unserer Produkte - die Steuerung ist fest mit dem Motor zu einer kompakten Einheit verbunden. Positioniersteuerung mit Programmspeicher, Leistungsendstufe, Bus-Anbindungen und ein integrierter Encoder sind in einem kompakten Gehäuse zu einer montagefreundlichen Einheit zusammengefasst.



Colibri 34 BAC

Allgemeine Technische Daten

Steuerspannung:	+ 24 bis +36 V DC
Motorspannung:	+ 24 bis +60 V DC
max. Phasenstrom:	einstellbar bis 10A
Schnittstellen:	Digital I/O, Takt/Richtung RS485
Motorleistung:	Motorabhängig bis 9Nm
Temperaturbereich:	0 bis + 50°C
Stromabsenkung:	einstellbar
Eingänge:	6x (+24 bis +36 V DC) * optional weitere erhältlich
Ausgänge:	2x (+24V DC) * optional weitere erhältlich
Dynamische Umschaltung der Schrittauflösung:	1/8 1/4 1/2 1/1
Anschluss:	16-pol. M23-Stecker 6-pol. MiniDin zur Konfiguration oder als Sub-D 9 pol. 3-pol. M8 (Ref) optional 5-pol. M8 (E+/-/ Ref) optional
Encoder:	integriert zur Überwachung der Position

Colibri Kompakt 34 BAC

Schrittmotor mit integrierter Positioniersteuerung



Betriebsarten	
Variante:	Betriebsart:
Digital I/O	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	Die Kompakteinheit kann direkt Takt- und ein Richtungssignal von einer übergeordneten Steuerung verarbeiten. Folgende Betriebsarten sind einstellbar: Vollschrittbetrieb, Halbschrittbetrieb, Viertelschrittbetrieb, Achtschrittbetrieb
RS485	Schnittstellenbetrieb

Erhältliche Leistungsgrößen (andere auf Anfrage)						
Typ	Haltemoment [Nm]	Rotorträgheitsmoment [kgcm ²]	LM [mm]	Gewicht Kompaktgerät [kg]	Wellendurchmesser [mm]	
PAC112.1.3.SEXXX	1,8	0,65	63	2	10	
PAC112.2.3.SEXXX	3,6	1,3	95	3	10	
PAC112.3.3.SEXXX	5,4	1,95	127	4	10	
PAC113.1.3.SEXXX	3	1,35	71	2,2	12	
PAC113.2.3.SEXXX	6	2,7	103	3,2	12	
PAC113.3.3.SEXXX	9	4,05	135	4,2	12	
PAC113.4.3.SEXXX	12	5,4	167	5,2	12	
PAC142.1.3.SEXXX	3,1	1,4	80	2	14	
PAC142.2.3.SEXXX	6,2	2,7	110	3,1	14	
PAC142.3.3.SEXXX	9,3	8,7	140	4,8	14	

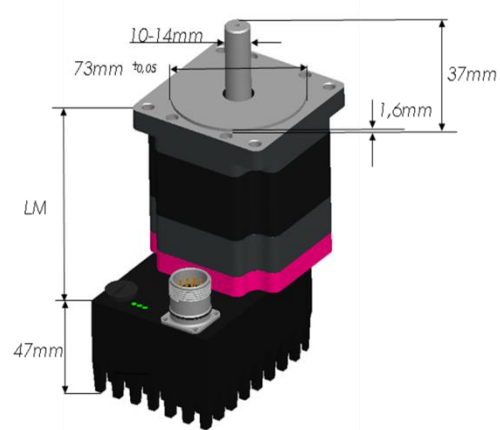
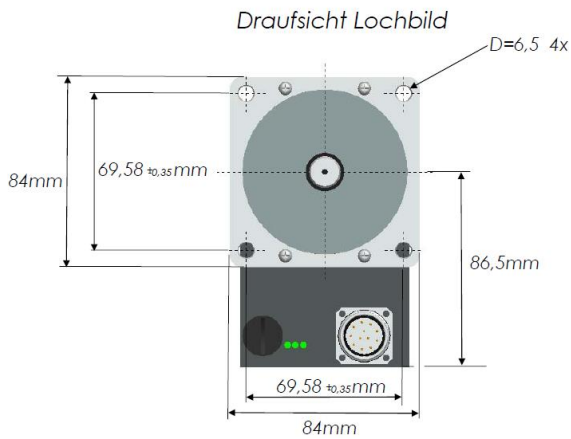
Colibri Kompakt 34 BAC

Schrittmotor mit integrierter Positioniersteuerung

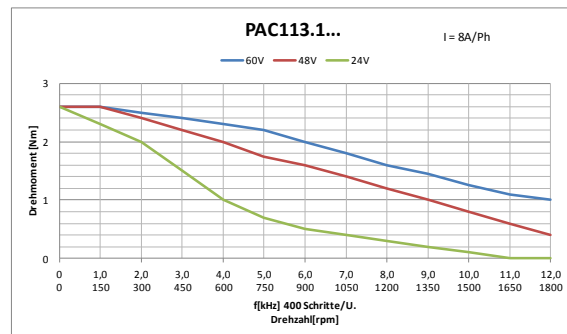
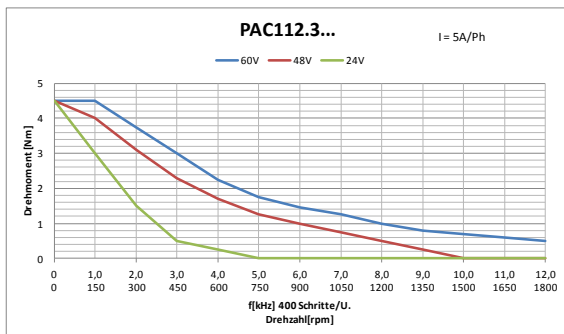
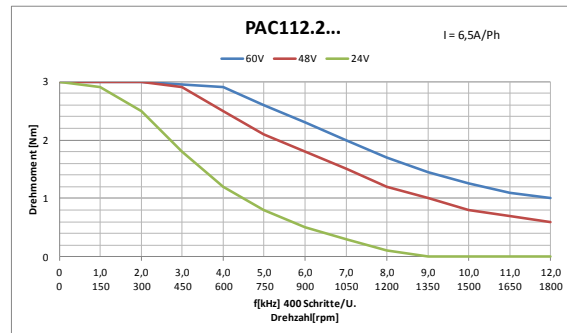
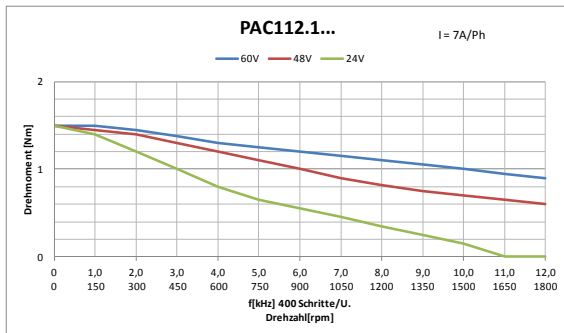


Maßbild für Standardversionen

PAC11...	folgt...	folgt...
PAC14...		

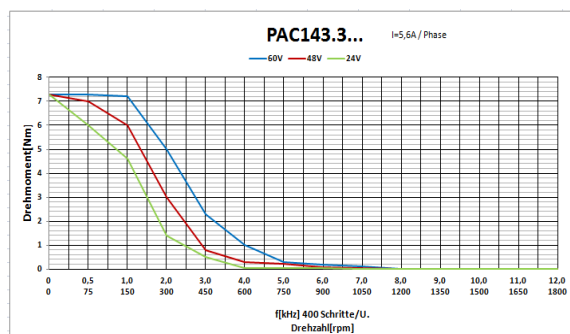
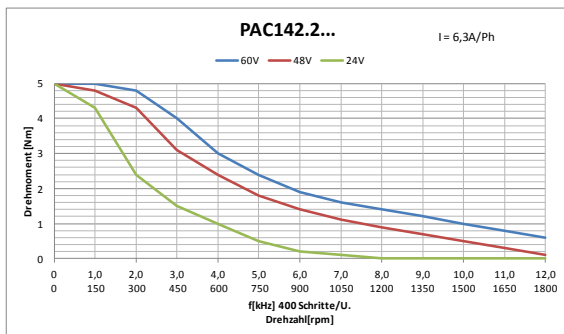
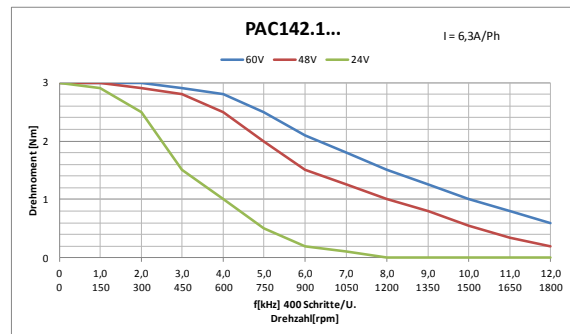
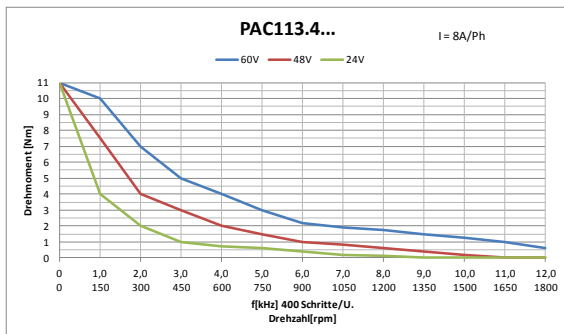
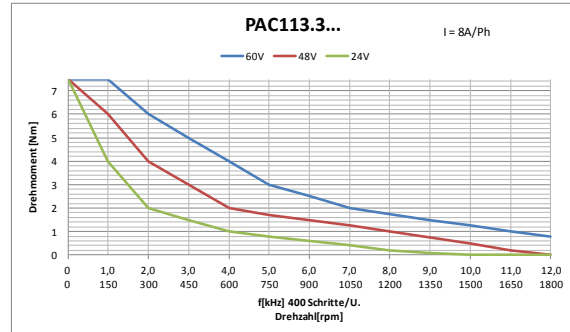
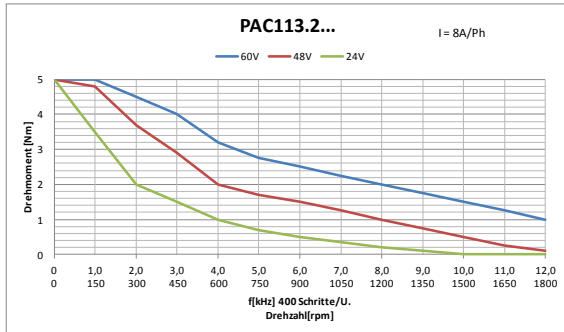


Drehmomentkennlinien



Colibri Kompakt 34 BAC

Schrittmotor mit integrierter Positioniersteuerung



Colibri Kompakt 34 BAC

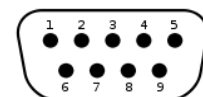
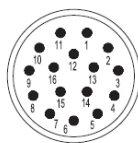
Schrittmotor mit integrierter Positioniersteuerung



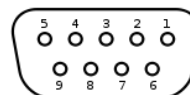
Pinbelegung

Pin	16-pol M23 Stecker Versorgungsspannung/ Digital I/O	Schnittstelle zur Konfiguration 9-pol Sub-D Buchse	RS485 Schnittstelle 9 pol Sub-D Stecker
1	U-Steuerung +24V... +36VDC	-	-
2	n.c.	-	Bus Data Negativ
3	U-Motor +24V... +60VDC	GND	GND
4	GND	TxD	-
5	Ausgang „Motor steht“ (MOST)	-	-
6	Ausgang „Bereit“ (RDY)	5V	GND
7	Eingang „Start“ oder „Takt“	-	Bus Data Positiv
8	n.c.	RxD	-
9	Eingang E5 (Binär 4), oder Richtung, oder Analogwert(0-24V) oder Referenz (bei nicht vorhandenem M8 Stecker)	-	+5V
10	n.c.		
11	n.c.		
12	Eingang 1 (Binär 0)		
13	Eingang 2 (Binär 1)		
14	Eingang 3 (Binär 2)		
15	Eingang 4 (Binär 3)		
16	n.c.		

Stecker



Buchse



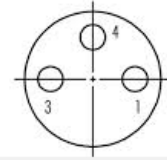
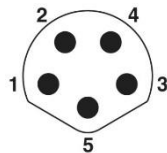
Colibri Kompakt 34 BAC

Schrittmotor mit integrierter Positioniersteuerung



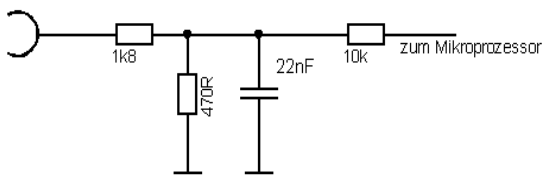
Pinbelegung weitere Anschlüsse

Pin	End-/Referenzschalter Buchse M8 5-pol (optional)	Referenzschalter Buchse M8 3-pol.(optional)
1	+24V	+24V
2	Digitaler Eingang Referenzschalter	-
3	GND	GND
4	Digitaler Eingang Endschalter -	Referenzschalter
5	Digitaler Eingang Endschalter +	-

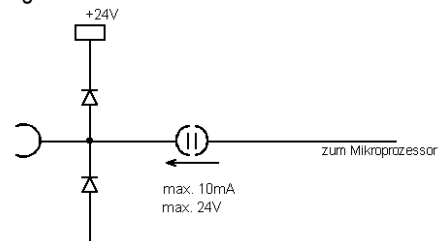


Ein-/ Ausgangsbeschaltung

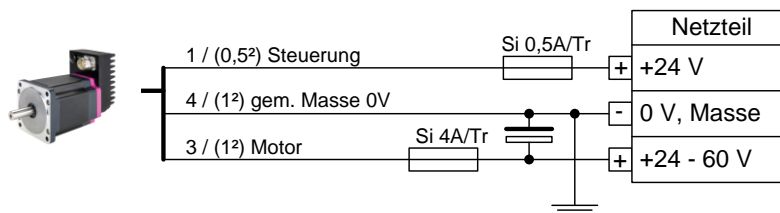
Eingang:



Ausgang:



Spannungsversorgung



Die Motorspannung muss für jeden COLIBRI einzeln abgesichert werden!
Beachten Sie die Kapazität für die Motorrückspeisung 4000 µF !
Anschlussbelegung und Spannungen müssen unseren Angaben entsprechen und vor der Inbetriebnahme gemessen werden!!

Colibri Kompakt 34 BAC

Schrittmotor mit integrierter Positioniersteuerung



Zubehör

Bezeichnung:	Beschreibung:	Artikelnummer	
Anschlusskabel	16-pol. gerade Buchse	VKAKOPAC316160	2m
		VKAKOPAC316161	5m
		VKAKOPAC316162	10m
Netzgerät / Trafo	3-phasig 300W 65VDC 4,5A	VNTFR3P0300W65	
Netzgerät / Trafo	3-phasig 600W 65VDC 9A	VNTFR3P0600W65	
Netzgerät / Trafo	3-phasig 1200W 65VDC 18A	VNTFR3P1200W65	
Netzgerät / Trafo	3-phasig 312W 2x24VDC 6,5A	VNTFR3P0312W00	
Schaltnetzteil	1-phasig 120W 24VDC 5,0A	VNTMWDR1202400	
Schaltnetzteil	1-phasig 240W 24VDC 10,0A	VNTMWDR2402400	
Schaltnetzteil	1-phasig 240W 48VDC 5,0A	VNTMWDR2404800	
Schnittstellenumsetzer Inkl. Software zur Konfiguration	USB/TTL	VKAKOTTUSB000	
Schnittstellenumsetzer Inkl. Software zur Konfiguration RS485	USB/RS485	VKAKORS485USB001	
Getriebe PD085	1 stufig i = 3 - 10		
	2 stufig i = 16 - 100		
	3 stufig i = 100 - 1000		

Inbetriebnahme / comissioning



Achtung ! Diese Vorschrift ist zwingend zu beachten!
Attention! These rules must be strictly observed!

- ! Dieses Gerät ist ausschließlich für den in den Unterlagen beschriebenen Einsatz geeignet. Bei Anwendungen, die nicht vorgesehen sind, oder mit dem Lieferanten nicht abgesprochen wurden (z. B. Spielzeug), wird keine Haftung übernommen. / *This device is only suitable for use described in the documentation. For uses that are not provided, or not agreed with the supplier (eg. toys), no liability is accepted.*
- ! Arbeiten am Gerät und die Montage dürfen nur im ausgeschalteten, spannungslosen Zustand durchgeführt werden! / *Work on the equipment and the installation must be carried out only in the de-energized state.*
- ! Die Anschlussstecker dürfen nur im spannungslosen Zustand ein- und ausgesteckt werden! / *The connectors may only be installed or unplugged in de-energized state.*
- ! Achten Sie auf die Anschlussbelegung, Leitungslänge und den Leitungsquerschnitt wie sie im Handbuch angegeben werden! / *Pay attention to the pinout, cable length and the cable cross-section as they are specified in the manual!*
- ! Überprüfen Sie Ihre Anschlussspannung entsprechend diesen Unterlagen! / *Check your supply voltage according to these documents!*
- ! Bei nicht sachgemäßem Anschließen oder Verpolung der Anschlüsse sowie bei Überspannung kann das Gerät zerstört werden! / *In case of improper connection or reverse polarity of the connectors, as well as overvoltage, the device may be destroyed!*
- ! Werden mehrere Motoren an einem Netzteil betrieben, beachten Sie unseren empfohlenen Anschlussaufbau der

Colibri Kompakt 34 BAC

Schrittmotor mit integrierter Positioniersteuerung



Stromversorgung! / *If several motors are operated on one power supply, observe our recommended port configuration of the power supply!*

- ! Die Spannungsversorgung (0V) muss mit dem Schutzleiter verbunden sein! / *The power supply (0V) must be connected to the protective conductor!*
- ! Der Schutzleiter muss richtig angeschlossen werden. / *The protective conductor must be connected correctly.*
- ! Die Motor- und Anschlussleitungen müssen geschirmt sein. Der Schirm ist großflächig anzuschließen, um eine Funkentstörung zu gewährleisten! / *The motor and connecting cables must be shielded. The shield must be connected to ensure suppression of radio interference!*
- ! Der Antrieb kann unter Umständen sehr warm werden, beachten Sie daher bei der mechanischen Montage, dass der Antrieb gegen Berührung geschützt ist! / *The motor becomes very warm under certain circumstances, so please note while the mechanical assembly that the motor is protected against contact!*
- ! Die sich drehende Welle und daran befestigte Teile können eine Gefahrenquelle darstellen. Das Gerät und alle an seiner Welle befestigten Teile müssen so geschützt sein, dass keine Gefahr durch Berühren bestehen kann! / *The rotating shaft and the attached parts can be dangerous. The device and all parts attached to its shaft shall be protected so that no danger can arise by touching!*
- ! Ein Antrieb mit Passfeder darf erst betrieben werden, wenn er eingebaut ist und sich die Passfeder nicht mehr von der Welle lösen kann! / *A drive with feather key may only be operated when it is installed and the feather key can no longer be solved from the shaft!*
- ! Schläge auf die Motorwelle zerstören den Motor! / *Blows on the motor shaft destroy the motor!*