

Colibri

Kompakt 34 ProfibusDP, CANopen

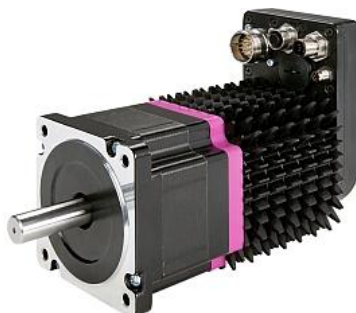
Schrittmotor mit integrierter Positioniersteuerung



Colibri: Der Kompaktantrieb

Für schnellen präzisen Positionswechsel mit optimiertem Energieeinsatz.

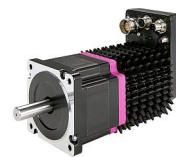
Der Colibri-Kompaktantrieb ist die Basis unserer Produkte - die Steuerung ist fest mit dem Motor zu einer kompakten Einheit verbunden. Positioniersteuerung mit Programmspeicher, Leistungsendstufe, Bus-Anbindungen und ein integrierter Encoder sind in einem kompakten Gehäuse zu einer montagefreundlichen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



Allgemeine Technische Daten

Steuerspannung:	+ 24 bis +36 V DC
Motorspannung:	+ 24 bis +60 V DC
max. Phasenstrom:	einstellbar bis 10A
Schnittstellen:	Profibus-DP CANopen
Motorleistung:	bis 9Nm
Temperaturbereich:	0 bis + 50°C
Stromabsenkung:	einstellbar
Eingänge:	11 (+24 bis +36 V DC)
Ausgänge:	4 (+24V DC)
Dynamische Umschaltung der Schrittauflösung:	1/8, 1/4, 1/2 , 1/1
Encoder:	Standard Encoder integriert zur Überwachung der Position (andere wie SSI, Multiturn auf Anfrage)

Colibri
Kompakt 34 ProfibusDP, CANopen
Schrittmotor mit integrierter Positioniersteuerung



Variantenübersicht

Varianten:	Drehüberwachung (integrierter Encoder)	Ein-/Ausgänge	Multiturngerber (optional)	Singleturn-geber (optional)	Getriebe (optional)	Bremse (optional)
Profibus	x	11/4	x	x	x	x
CANopen	x	11/4	x	-	x	x

Anschlussarten

Varianten:	16-pol. M23 Stecker	5-pol. M8 Stecker	5-pol. M12 a-kodiert (in/out)	5-pol. M12 b-kodiert (in/out)	Bus-Adresse über DIP-Schalter einstellbar
Profibus	x	x	-	x	x
CANopen	x	x	x	-	x

Betriebsarten

Varianten:	Betriebsart:
Profibus-DP	Schnittstellenbetrieb
CANopen	Schnittstellenbetrieb

Erhältliche Leistungsgrößen (andere auf Anfrage)

Typ	Haltemoment [Nm]	Rotorträgheits- moment [kgcm ²]	LM [mm]	Gewicht Kompaktgerät [kg]	Wellen- durchmesser [mm]	max. zul. Lagerbelastung axial/radial (Mitte Welle) [N]
PAC112.1.3.SEXXX	1,8	0,65	63	2,5	10	180/280
PAC112.2.3.SEXXX	3,6	1,3	95	3,5	10	180/280
PAC112.3.3.SEXXX	5,4	1,95	127	4,5	10	180/280
PAC113.1.3.SEXXX	3	1,35	71	2,7	12	180/280
PAC113.2.3.SEXXX	6	2,7	103	3,7	12	180/280

Colibri
Kompakt 34 ProfibusDP, CANopen
Schrittmotor mit integrierter Positioniersteuerung

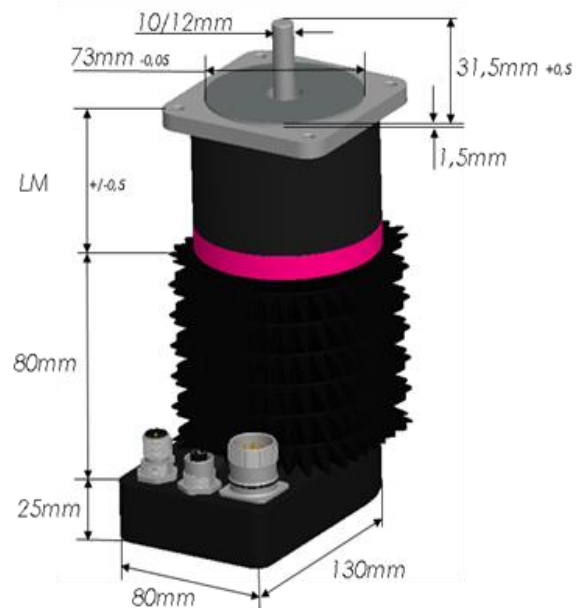
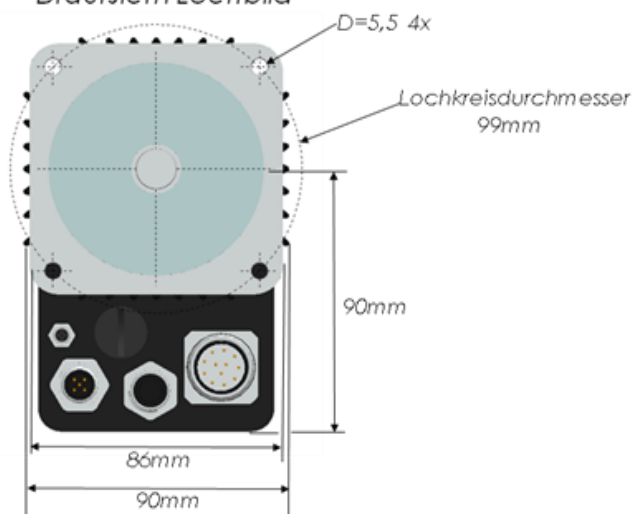


PAC113.3.3.SEXXX	9	4,05	135	4,7	12	180/280
PAC113.4.3.SEXXX	12	5,4	167	5,7	12	180/280
PAC142.1.3.SEXXX	3,1	1,4	80	2,5	14	30/340
PAC142.2.3.SEXXX	6,2	2,7	110	3,6	14	30/340
PAC142.3.3.SEXX	9,3	8,7	140	4,7	14	30/340

Maßbild für Standardversionen

PAC11...

Draufsicht Lochbild

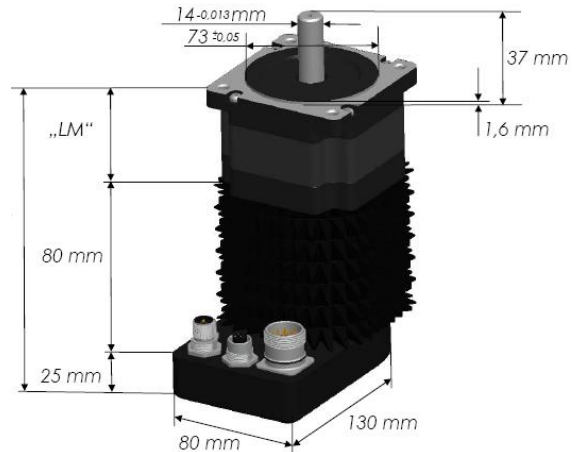
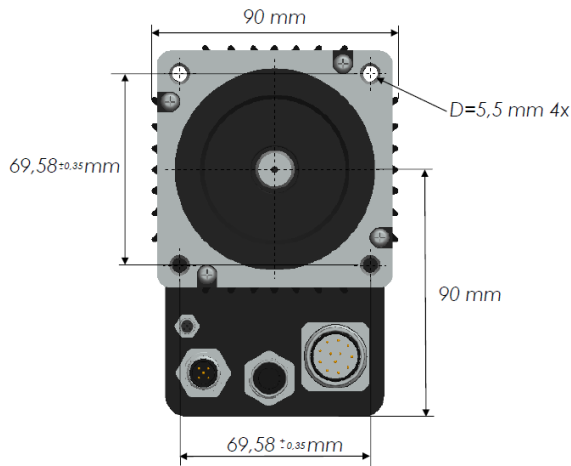


Colibri
Kompakt 34 ProfibusDP, CANopen
Schrittmotor mit integrierter Positioniersteuerung

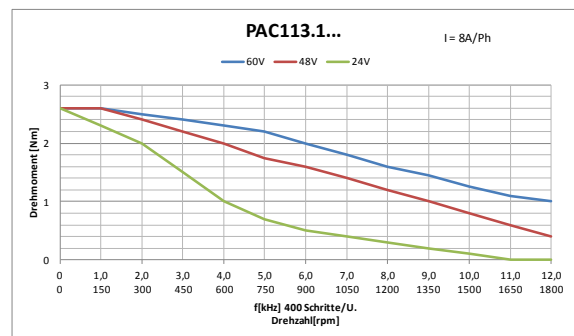
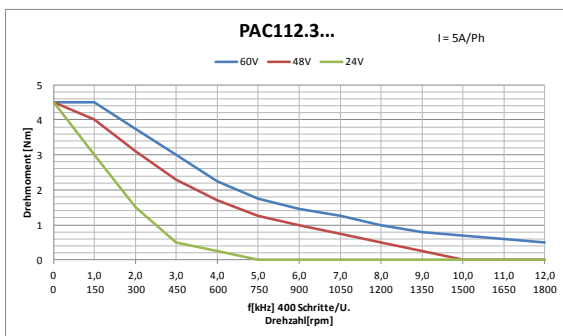
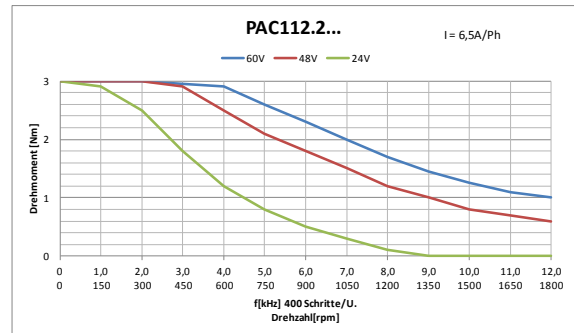
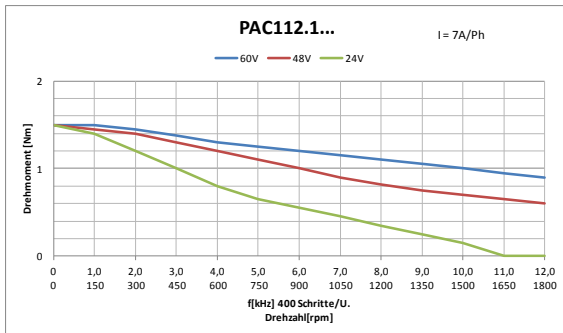


PAC14...

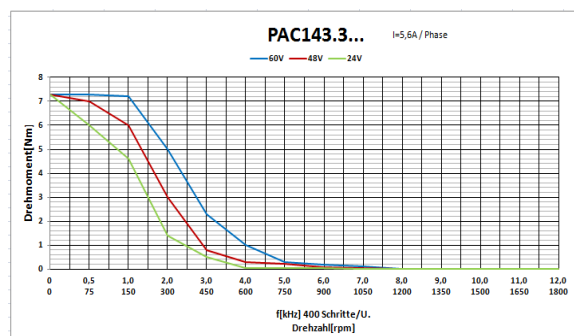
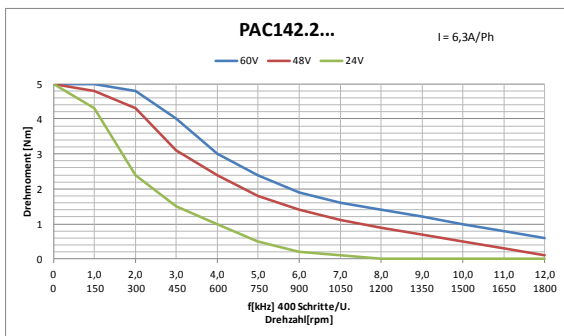
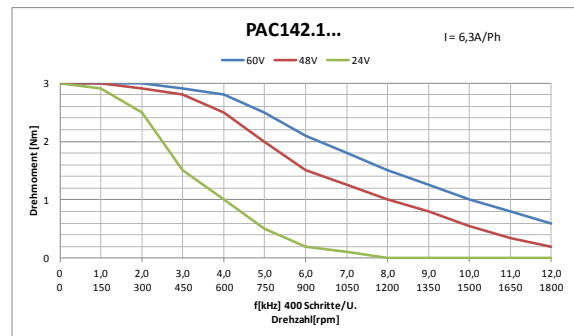
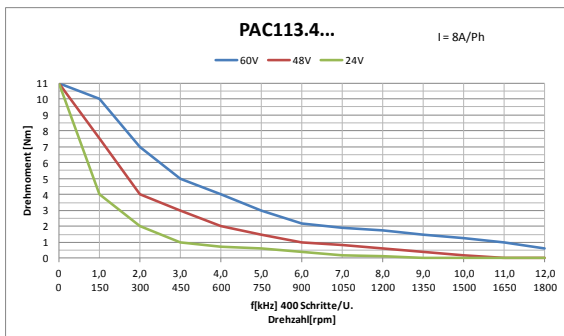
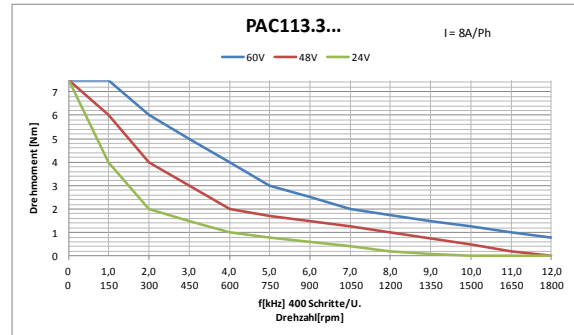
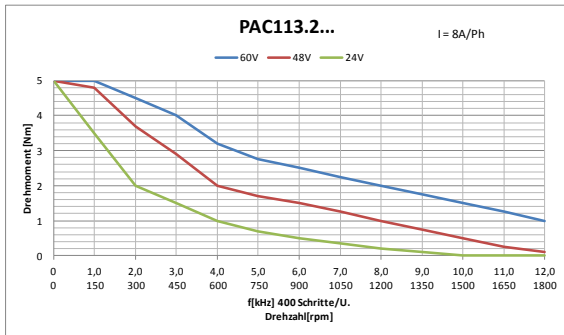
Draufsicht Lochbild



Drehmomentkennlinien



Colibri
Kompakt 34 ProfibusDP, CANopen
Schrittmotor mit integrierter Positioniersteuerung



Colibri

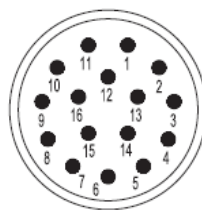
Kompakt 34 ProfibusDP, CANopen

Schrittmotor mit integrierter Positioniersteuerung



Pinbelegung 16-poliger Coninvers-Stecker

Pin	Profibus / CANopen
1	+ 24 V DC Steuerung
2	GND Steuerung
3	+ 24 V DC .. + 60 V DC Motor
4	GND Motor
5	Digitaler Ausgang DA0
6	Digitaler Ausgang DA1
7	Digitaler Ausgang DA2
8	Digitaler Ausgang DA3
9	Digitaler Eingang DE0
10	Digitaler Eingang DE1
11	Digitaler Eingang DE2
12	Digitaler Eingang DE3
13	Digitaler Eingang DE4
14	Digitaler Eingang DE5
15	Digitaler Eingang DE6
16	Digitaler Eingang DE7 für Druckmarke

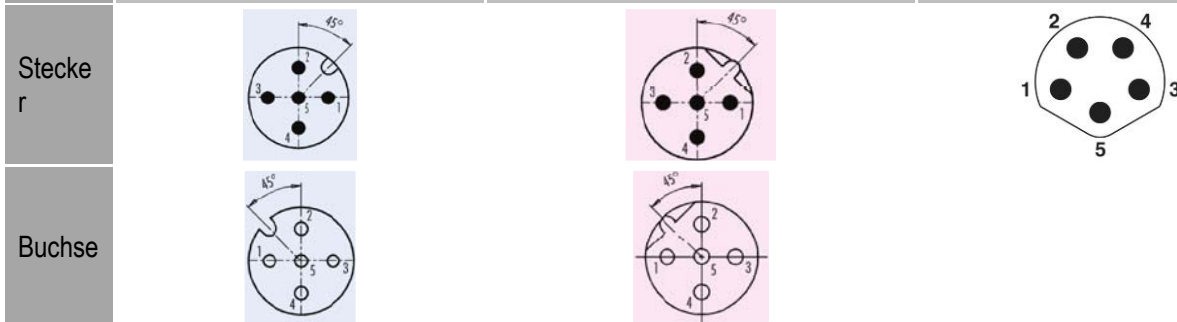


Colibri
Kompakt 34 ProfibusDP, CANopen
Schrittmotor mit integrierter Positioniersteuerung



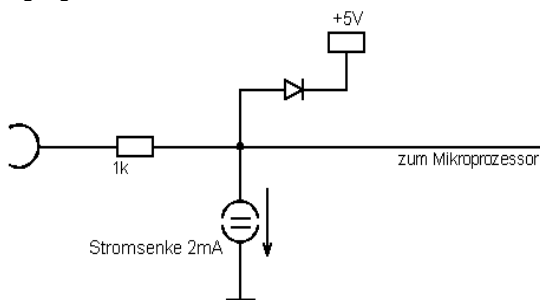
Pinbelegung weitere Anschlüsse

Pin	CANopen (in/out) Stecker/Buchse M12 5 pol. a-kodiert	Profibus (in/out) Stecker/Buchse M12 5 pol. b-kodiert	End-/Referenzschalter Stecker M8 5-pol.
1	Schirm	+5V	+24V
2	+5V	B	Digitaler Eingang Referenzschalter
3	GND	GND	Masse 24V
4	CANH/BUS High	A	Digitaler Eingang Endschalter -
5	CANL/ BUS High	Schirm	Digitaler Eingang Endschalter +

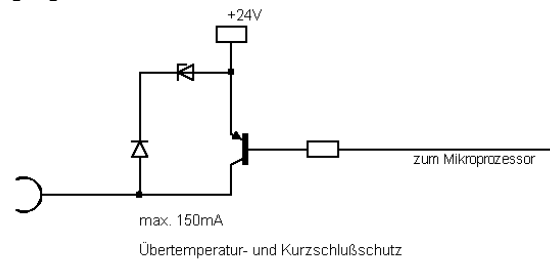


Ein-/ Ausgangsbeschaltung

Eingang:



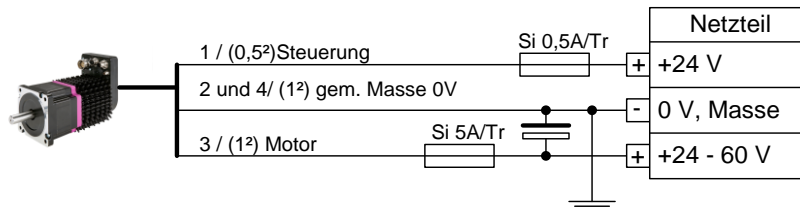
Ausgang:



Colibri
Kompakt 34 ProfibusDP, CANopen
Schrittmotor mit integrierter Positioniersteuerung



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!!

Zubehör

Bezeichnung:	Beschreibung:	Artikelnummer	
Anschlusskabel	16-pol. Gerade Buchse	VKAKOPAC316160	2m
		VKAKOPAC316161	5m
		VKAKOPAC316162	10m
Endschalterkabel	mit 5 pol. STV Kabeldose M8	VKAKOASCII0201	5m
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 Profibus	Profibus RS232/Profibus inkl. Software zur Konfiguration	VKAKOPBUXX0300	
Schnittstellenumsetzer CAN	CAN USB/CAN inkl. Software zur Konfiguration	VKAKOPCCANU301	
Getriebe PD065	1 stufig i = 3 - 10 2 stufig i = 16 - 100		
Getriebe PD085	1 stufig i = 3 - 10 2 stufig i = 16 - 100		