

**Colibri-C
BAC50**

1-Achs Schrittmotorsteuerung bis 3A


Allgemeine Technische Daten

Steuerspannung:	+ 24 bis +36 V DC
Motorspannung:	+ 24 bis +48 V DC
max. Phasenstrom:	einstellbar bis 3A
Schnittstellen:	Digital I/O, Takt/Richtung
Temperaturbereich:	0 bis + 50°C
Stromabsenkung:	einstellbar
Eingänge:	6x 10 mA (+24 bis +36 V DC)
Ausgänge:	2x 10 mA (+24V DC)
Anschlüsse:	15-pol. Sub-D Stecker (Versorgung und I/O) 9-pol. Sub-D Buchse (Motor) 9-pol. Sub-D Buchse (Geber) 9-pol. Sub-D Buchse (Konfigurationsschnittstelle)
Dynamische Umschaltung der Schrittauflösung:	1/8 1/4 1/2 1/1

Betriebsarten

Variante:	Betriebsart:
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, Achtschrittbetrieb
RS485-BAC (optional)	Schnittstellenbetrieb (offenes Protokoll)

Maßbild

BAC 50



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.

ACHTUNG !

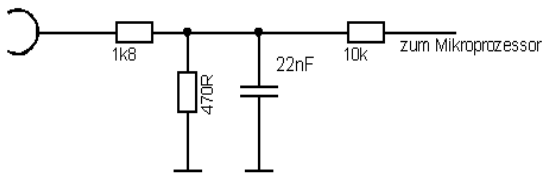
**Das Gerät darf auf keinen Fall wärmeisolierend befestigt werden!
Eine Überhitzung durch falsche Montage kann das Gerät zerstören!**

Pinbelegung

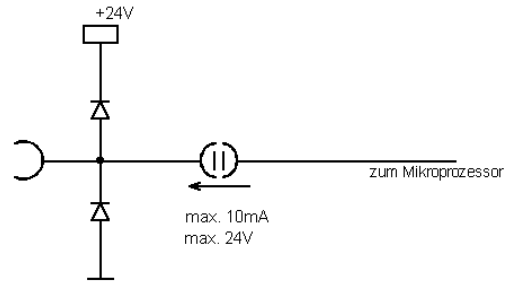
Pin	15-Pol Sub-D Stecker	Motoranschluss Buchse 9 pol. Sub-D	Geber Buchse 9 pol. Sub-D	Konfigurations- schnittstelle
1	Versorgung Motor + 24 V DC ... + 48 V DC	Phase 1/1	GND (Geber)	
2	Versorgung Steuerspannung +24V DC...+36 V DC	Phase 1/1	A	
3	0V GND	Kodierung	/A	
4	Ausgang „Bereit“ (RDY)	Phase 1/2	B	
5	Ausgang „Motor steht“ (MOST)	Phase 1/2	/B	
6	Eingang „Start“ oder „Takt“	Phase 2/1	+5V (Geber)	
7	Eingang E5 (Binär 4), oder Richtung, oder Analogwert (0-24V) oder Referenz	Phase 2/1	kodiert	
8	Eingang 1 (Binär 0)	Phase 2/2	nc.	
9	Eingang 2 (Binär 1)	Phase 2/2	nc.	
10	Eingang 3 (Binär 2)	-	-	-
11	Eingang 4 (Binär 3)	-	-	-
12-15	NC	-	-	-

Ein-/ Ausgangsbeschaltung

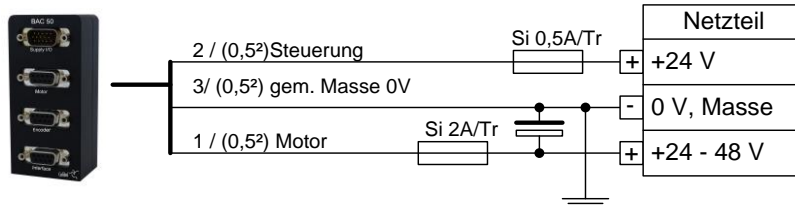
Eingang:



Ausgang:



Spannungsversorgung



Wert der Motorsicherung ist abhängig vom angeschlossenen Motor und eingestelltem max. Strom!
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!

Zubehör

Bezeichnung:	Beschreibung:	Artikelnummer	
Anschlusskabel	15-pol. SUB-D HD Buchse schleppkettentauglich	VANKA15BHD0200	2m
		VANKA15BHD0500	5m
		VANKA15BHD1000	10m
Netzgerät	3-phasig 120W 2x24V/48V, 2,5A	VNTFR3P0120W00	
Netzgerät	3-phasig 312W 2x24V/48V, 6,5A	VNTFR3P0312W00	
Schnittstellenumsetzer inkl. Software zur Konfiguration	USB/TTL	VKAKOTTUSB001	