

Datenblatt

MiniMACS6-AMP-4/50/10

Motion Control Steuerung mit integrierten Hochleistungsverstärkern

Die MiniMACS6-AMP-4/50/10 vereint in einem Kompaktgehäuse ein programmierbares Motion Control Modul mit integrierten Hochleistungsverstärkern. Diese bieten je 400 W Dauer- und 1.5 kW und Spitzenstrom zur direkten Steuerung von leistungsstarken Antrieben.

Der MiniMACS6-AMP-4/50/10 ist die wirtschaftliche Lösung, um bis zu sechs bürstenbehaftete oder bis zu vier bürstenlose Motoren hochdynamisch und präzise zu bewegen. Positions-Feedback oder Master-Signale werden mittels inkrementellen Encoder-Eingänge eingelesen. Optional können Sin/Cos-Encoder oder SSI Encoder angeschlossen werden. Eine Reihe von digitalen Ein- und Ausgänge verarbeiten Sensor-Signale und steuern Aktuatoren. Die Anzahl der Ein-/Ausgänge kann leicht durch ein CANopen I/O-Module erweitert werden. Weiter verfügt diese Steuerung über zwei CAN Schnittstellen und ein USB Interface, welche die Anbindung an ein Übergeordnetes System ermöglicht. Optional können auch andere gängige Industriellen Bussysteme wie EtherCAT eingebunden werden. Eine einfache und effiziente Motion Control Programmiersprache (C like) ermöglicht es, diesen Motion Controller auch als Stand-alone-Lösung zu betreiben (ohne übergeordneten PC oder SPS).



zub Standards

- **Kontrollfunktionen:** Interrupts auf Eingänge, Bus-Bits, Timer, Positionen, usw.; Arithmetik und Bit-Handling; bedingte Verzweigungen und Schleifenkonstruktionen
- **Regelungsfunktionen:** Positions- und Drehzahlregelung, Stromregelung sowie Strombegrenzung
- **Positionieren:** Absolut & relativ, konfigurierbare Referenzierung, programmierbare Drehzahlregelung
- **Freie Programmierung** auf C Basis mit leistungsstarken Motion Control Befehlen, Unterstützung von Hierarchischen State Machines mittels lizenzfreier Automatisierungssoftware ApossIDE®
- Smart-Oszilloskop

Anwendungsgebiete

- Maschinenindustrie
- Spezialgeräte, welche eine kompakte Steuerungen erfordern
- X/Y/Z-Positionierung, Portalroboter, Laborautomationsgeräte
- Robotik-Systeme
- Fahrerlose Transportsysteme FTS
- Mobile Roboter

Vorteile im Überblick

Kompakte Antriebskomplettlösung mit integrierten Endstufen.

Kombinierbar mit bürstenbehafteten und bürstenlosen Motoren bis 400 W Dauerleistung und bis zu 1.5 kW Spitzenstrom.

Als DS402 Multi-Axis Slave in SPS Systemen mit CANopen und EtherCAT integrierbar.

Keine versteckten Zusatzkosten: Motion Control Funktionalität, Servoendstufen, Encoder-Eingänge, Bus-Schnittstellen und alle Entwicklungstools inklusive!

MiniMACS6-AMP-4/50/10

Elektrische Daten			
Steuerung: Versorgung / Stromaufnahme	24 V DC \pm 25 %	200 mA	ohne I/O Last
Endstufen: Versorgung / Sicherung	12 ... 50 V DC	40 Arms, 90 A (interne SMD Sicherung)	
Speicher			
Arbeits- und Programmspeicher	1 MByte SRAM	8 MByte Flash	Applikation & Daten
Reglercharakteristik			
Achsregler: Anzahl und Typ	1 ... 6	Position, Geschwindigkeit, Strom	Regelung
Positionsregler	1 kHz	1 ms Zykluszeit	PID-Regler mit Feed-forward
Drehzahlregler	8 kHz	125 μ s Zykluszeit	PI-Regler
Strom- / Drehmomentregler	24 kHz	41 μ s Zykluszeit	PI-Regler mit Strombegrenzung
Integrierte Servoendstufen			
Motorenanzahl und -typ	6 x DC Motoren oder 4 x BLDC Motoren oder 3 x Schrittmotoren		
Endstufen-Typ / Taktfrequenz	4Q-PWM / 48 kHz		
Max. Ausgangsstrom (konfigurierbar)	10 A kontinuierlich / 30 A Spitzenstrom (max. 5 Sekunden) pro Endstufe		
STO (Safe Torque Off) in Vorbereitung			
Motion Control Funktionalität			
Frei programmierbare Drehzahl-, Positionier-, Synchronisationsregelung und Prozesssteuerung			
Präzise Positionsregelung mit einfacher oder paralleler Geberauswertung möglich			
Optional "DS402 Multi-Axis drive" Funktionalität für die Integration als EtherCAT slave (CoE)			
Drehgeber-Anschlüsse			
Encoder-Eingänge konfigurierbar als Rückführung für die Motorregelung oder als Master-Signal für eine Antriebssynchronisation			
Hall Sensoren 1... 4		5 V, max. 12 kHz	
Encoder 1 ... 4 (Eingänge)	Inkremental Encoder	5 V, max. 32 MHz	
Encoder 1 ... 4 (Eingänge)	Sin/Cos Encoder	1 Vpp, max. 150 kHz	
Encoder 1 ... 4 (Eingänge)	SSI Encoder	bis 25 bit Auflösung	erweitertet Inkrementeller Encoder
Versorgungsspannung Encoder	5 V DC, max. 200 mA pro Encoder, max. 1A		
Digitale Ein- und Ausgänge			
Digitale Eingänge	16 digitale Eingänge	Low: < 4,6 V / High: > 18 V	max. 30 V, max. 200 kHz
Digitale Ausgänge	8 digitale Ausgänge	24 V, 100 mA, 300 kHz	kurzschlussicher
Analoge Eingänge			
Analoge Eingänge	4 analoge Eingänge	0 ... +10V, 12 Bit	verzichtet auf 4 Eingänge und 2 Sin/Cos Encoder, aktivierung durch Parameter
Schnittstellen			
1x CAN / 1x CAN FD	CANopen	max. 1 / max. 5 MBaud	2 x CAN
USB 2.0			
EtherCAT Slave (optional)		max. 100 MBaud	CoE
Andere Industrielle Feldbussysteme wie Profinet, IO-Link und wireless optionen (z.B. Bluetooth) kann bei Nachfrage angeboten werden			
Anzeigen / LEDs			
Status	3		
Mechanische Daten			
Bauform und Montagetechnik	Rückwandmontage		
Grösse (HxBxL) mit Gehäuse und Optionkarte -IF1	ca. 34 x 110 x 141 mm		
Gewicht	600 g		
Bussysteme	USB, RJ45 (optional -IF1), Molex CLIK-Mate		
OEM-Versionen mit kundenspezifischen Gehäusen und Anschlusstechnik auf Anfrage!			
Umgebungsbedingungen			
Betrieb / Lagerung	0 ... +40°C / -20 ... +85°C 20 ... 80% Feuchtigkeit		nicht kondensierend
Typische Produktvarianten			
Artikel-Nummer	001755 MiniMACS6-AMP-4/50/10		
	001756 MiniMACS6-AMP-4/50/10-OEM		
	001757 MiniMACS6-AMP-4/50/10-IF1		