

## Colibri Kompakt 34 BAC

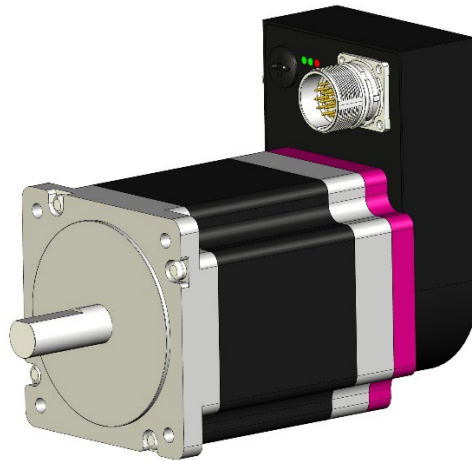
Schrittmotor mit integrierter Positioniersteuerung



### 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

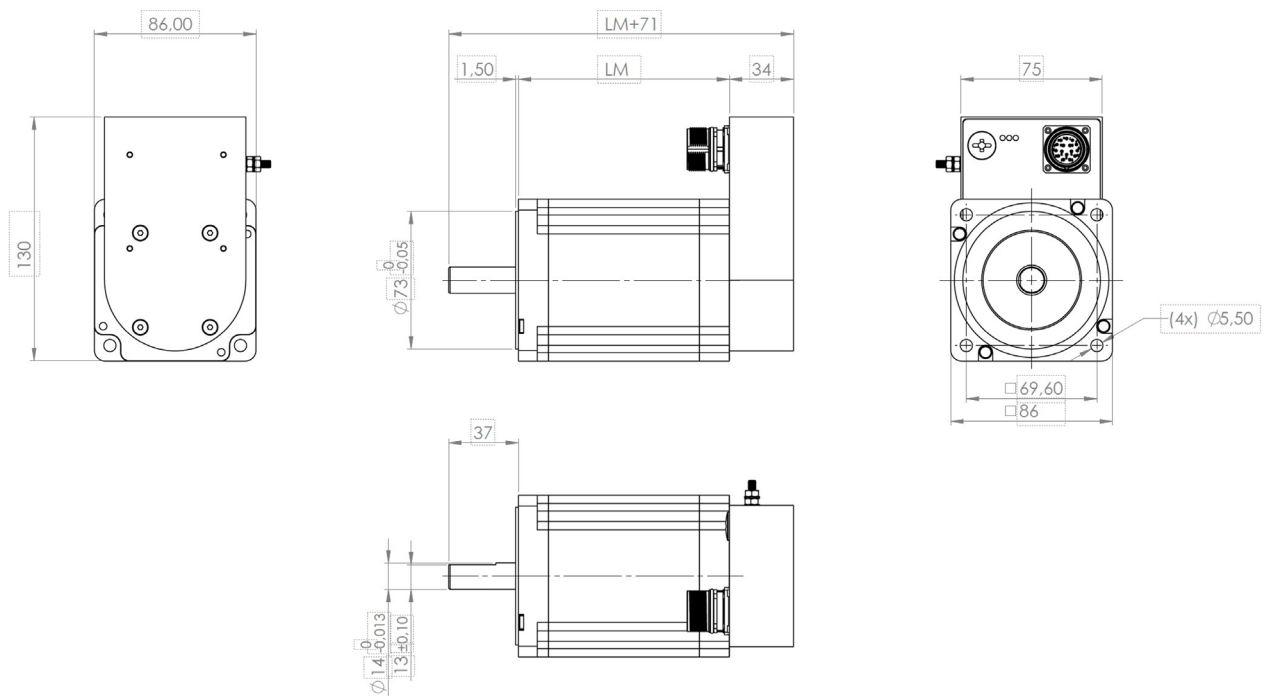
Steuerspannung:	+ 24 bis +36 V DC
Motorspannung:	+ 24 bis +60 V DC
max. Phasenstrom:	einstellbar bis 6A
Schnittstellen:	Digital I/O, Takt/Richtung, TTL/USB
Haltemoment:	8,2 Nm
Temperaturbereich:	0 bis + 50°C
Stromabsenkung:	einstellbar
Eingänge:	6x (+24 bis +36 V DC)
Ausgänge:	2x (+24V DC)
Dynamische Umschaltung der Schrittauflösung:	1/8 1/4 1/2 1/1
Anschluss:	16-pol. M23-Stecker 6-pol. MiniDin zur Konfiguration
Encoder:	integriert zur Überwachung der Position

Betriebsarten	
Variante:	Betriebsart:
Digital I/O	<b>Satzwahl</b> Die in der Steuerung abgelegten Sätze (Fahrprofile max. 31) können über 5 binär kodierte Eingänge in beliebiger Reihenfolge vorgewählt und gestartet werden.
	<b>Satzablauf</b> Ein in der Steuerung abgelegter Programmablauf wird über den Eingang „Start“ Satz für Satz abgearbeitet.
	<b>Druckmarkensteuerung</b> Beim Fahrbetrieb wird die Positionierung durch eine Druckmarke bestimmt. Der Antrieb läuft solange, bis der Eingang "Druckmarke" kommt und rampt dann ab.
	<b>Analog Geschwindigkeit</b> Die Geschwindigkeit 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

Erhältliche Leistungsgrößen (andere auf Anfrage)

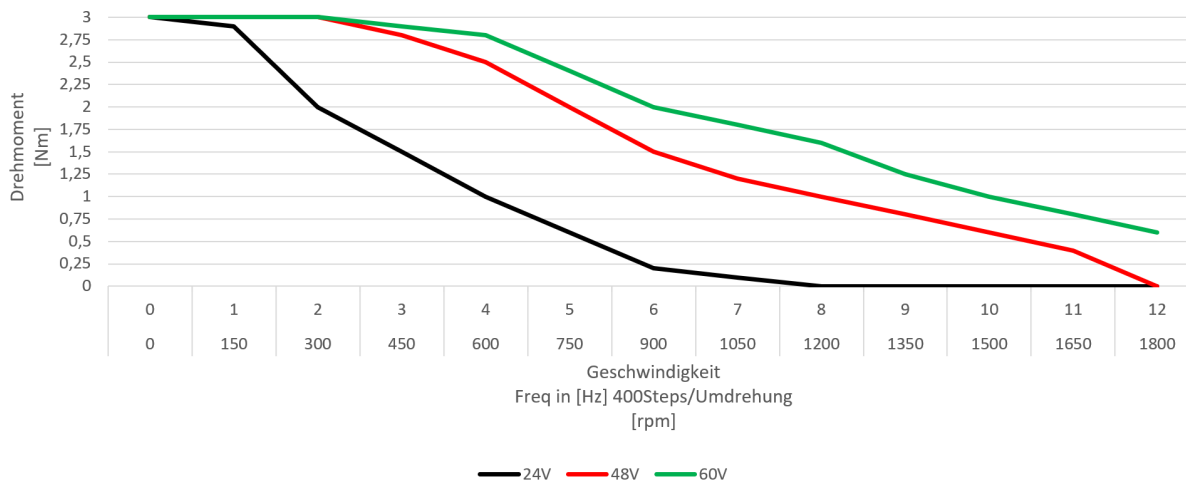
Typ	Haltemoment [Nm]	Rotorträgheitsmoment [kgcm <sup>2</sup> ]	LM [mm]	Gewicht Kompaktgerät [kg]	Wellendurchmesser [mm]
<b>PAC192.1.3SECD</b>	3,3	1,3	77,5	2,5	14
<b>PAC192.2.3SECD</b>	7	2,7	106,5	3,5	14

Maßblatt

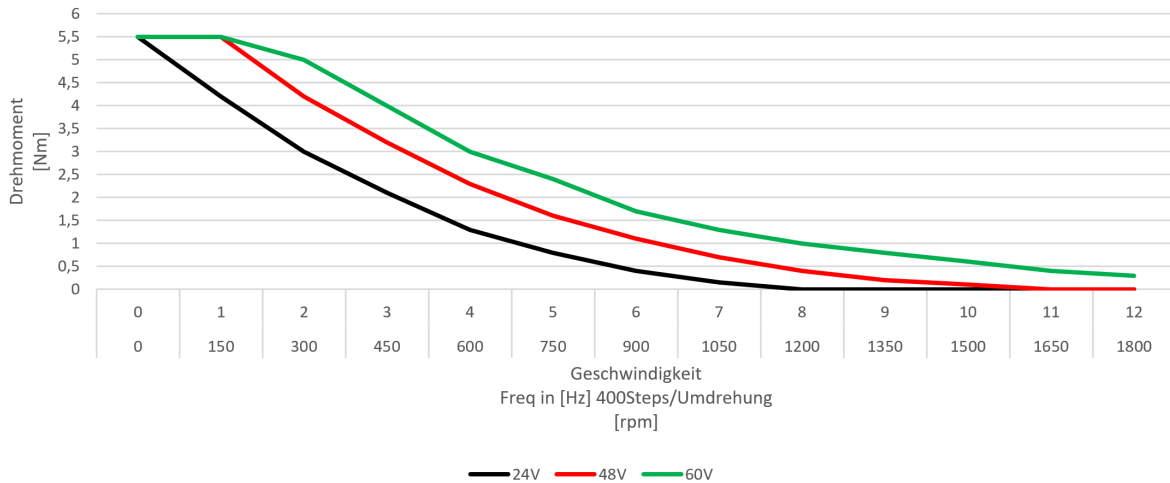


**Drehmomentkennlinien**

**Drehmoment PAC192.1.3SECD 6.3A/Phase**



**Drehmoment PAC192.2.3SECD 6.3A/Phase**

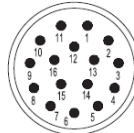


**Pinbelegung**

Pin	16-pol M23 Stecker Versorgungsspannung/ Digital I/O
1	U-Steuerung +24V... +36VDC
2	n.c.
3	U-Motor +24V... +60VDC
4	GND
5	Ausgang „Motor steht“ (MOST)
6	Ausgang „Bereit“ (RDY)
7	Eingang „Start“ oder „Takt“
8	n.c.
9	Eingang E5 (Binär 4), oder Richtung, oder Analogwert(0-24V) oder Referenz

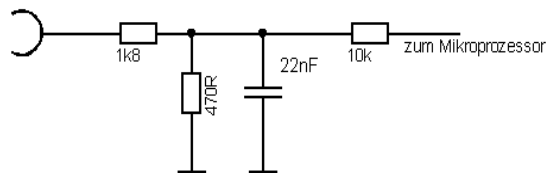
10	n.c.
11	n.c.
12	Eingang 1 ( Binär 0 )
13	Eingang 2 ( Binär 1 )
14	Eingang 3 ( Binär 2 )
15	Eingang 4 ( Binär 3 )
16	n.c.

Stecker

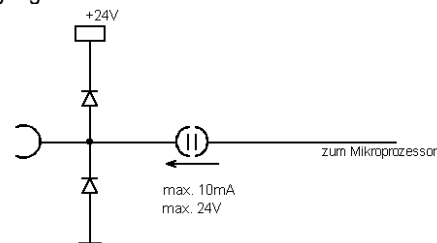


**Ein-/ Ausgangsbeschaltung**

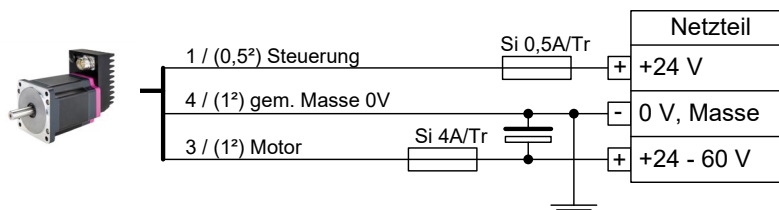
Eingang:



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!!

## Zubehör

Bezeichnung:	Beschreibung:	Artikelnummer	
Anschlusskabel	16-pol. gerade Buchse	VKAKOPAC316160 VKAKOPAC316161 VKAKOPAC316162	2m 5m 10m
Schaltnetzteil	1-phasig 120W 24VDC 5,0A	VNTMWDR120245A00	
Schaltnetzteil	1-phasig 240W 24VDC 10,0A	VNTMWDR2402410A0	
Schaltnetzteil	1-phasig 240W 48VDC 5,0A	VNTMWDR24045A00	
Schaltnetzteil	1-phasig 72 V DC 6,7A	VNTMWPDR4807267	
Schnittstellenumsetzer Inkl. Software zur Konfiguration	Colibri USB-TTL Umsetzer Sub-D 9-Pol Stecker MiniDin	VKAKOTTLUSB000	
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!**

- ! 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.
- ! Arbeiten am Gerät und die Montage dürfen nur im ausgeschalteten, spannungslosen Zustand durchgeführt werden!
- ! Die Anschlussstecker dürfen nur im spannungslosen Zustand ein- und ausgesteckt werden!
- ! Achten Sie auf die Anschlussbelegung, Leitungslänge und den Leitungsquerschnitt wie sie im Handbuch angegeben werden!
- ! Überprüfen Sie Ihre Anschlussspannung entsprechend diesen Unterlagen!
- ! Bei nicht sachgemäßem Anschließen oder Verpolung der Anschlüsse sowie bei Überspannung kann das Gerät zerstört werden!
- ! Werden mehrere Motoren an einem Netzteil betrieben, beachten Sie unseren empfohlenen Anschlussaufbau der Stromversorgung!
- ! Die Spannungsversorgung (0V) muss mit dem Schutzleiter verbunden sein!
- ! Der Schutzleiter muss richtig angeschlossen werden.
- ! Die Motor- und Anschlussleitungen müssen geschirmt sein. Der Schirm ist großflächig anzuschließen, um eine Funkentstörung zu gewährleisten.
- ! Der Antrieb kann unter Umständen sehr warm werden, beachten Sie daher bei der mechanischen Montage, dass der Antrieb gegen Berührung geschützt ist!
- ! 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!
- ! Schläge auf die Motorwelle zerstören den Motor!