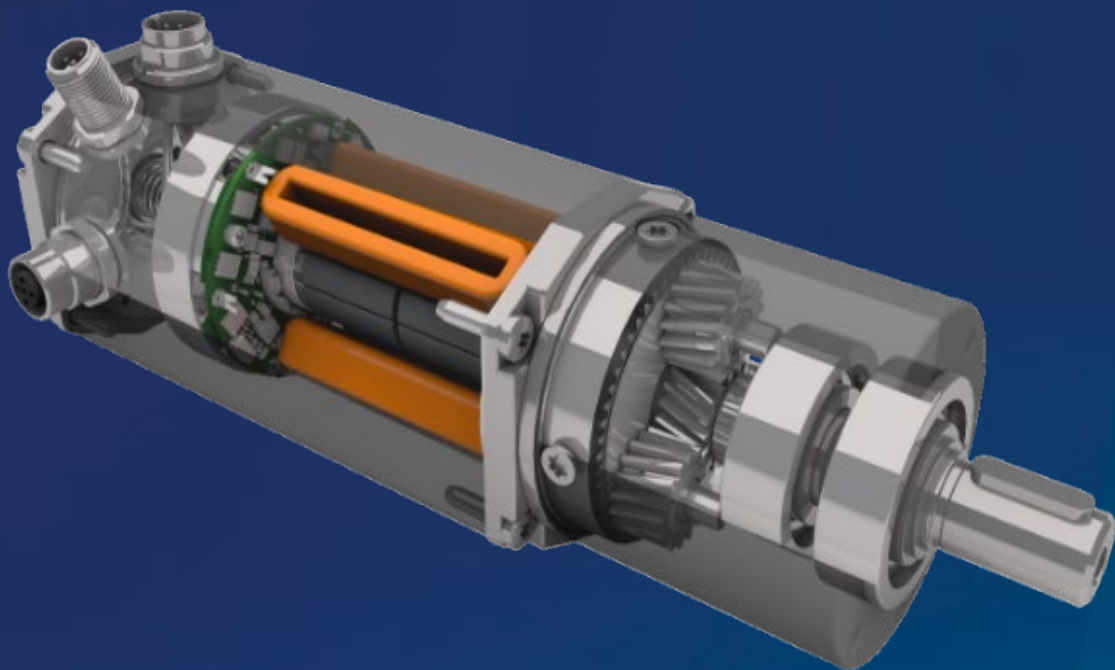


Motor Control Platform:

Was ersetzt was?

Neue Kategorien für Bürstenlose
Gleichstrommotoren

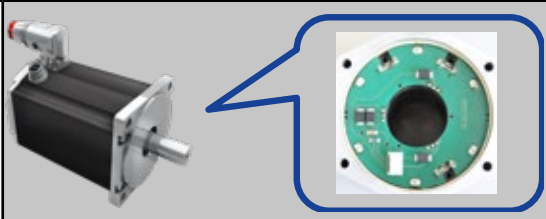
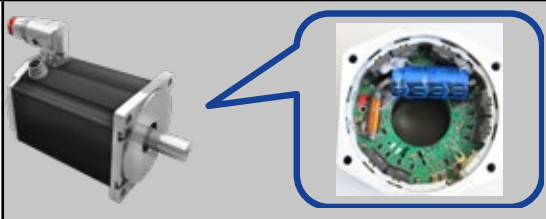
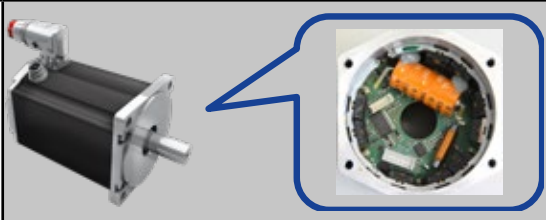
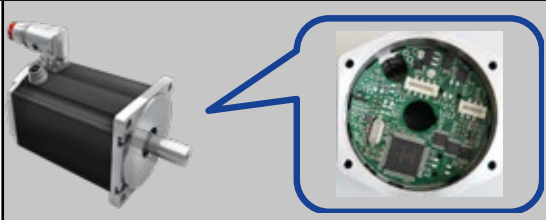


Michael Burgert | Product Manager BLDC Motors
Dunkermotoren GmbH

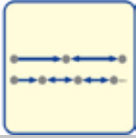

Neue Kategorien für Bürstenlose Gleichstrommotoren:









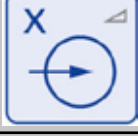



Mehr als 20 Jahre Erfahrung mit integrierten Motoren sind in die Entwicklung einer völlig neuen Motor Control Platform (MCP) geflossen. Produkte mit MCP-Elektronik entsprechen dem neuesten Stand der Technik und sind mit Schnittstellen für jede denkbare Zukunftstechnologie ausgestattet.

Kunden der bisherigen Technologie steht diese nach wie vor für eine Übergangszeit zur Verfügung. Doch vor allem durch die zusätzlichen Funktionen und attraktiven Preisen werden einige Kunden sehr schnell auf die neue Generation integrierter Motoren wechseln. Um diesen Umstieg zu erleichtern, zeigen wir nachfolgend einige Eigenschaften der bisherigen und der neuen Generation auf.

MCP	<i>dCore</i>		Motoren nur mit Hallsensoren, optional mit hochauflösendem Geber Ersetzt BG Hall Motoren
	<i>dGo</i>		Integrierte Kommutierungselektronik, keine Drehzahlregelung Ersetzt KI Motoren
	<i>dMove</i>		Drehzahl- und Positionsregelung, einfache Kommutierung ohne hochauflösendem Geber, kostenoptimiert
	<i>dPro</i>		Drehzahl- und Positionsregelung, Interpolation, Vector Control, High-end Applikationen, Ethernet basierte Kommunikation, frei programmierbar

Was ersetzt was? - MCP Motoren

Wie wollen Sie den Motor ansteuern?		Bisher:	Neu:
Drehzahl regeln über digitale und analoge Eingänge (Stand-alone Betrieb)		SI	<i>dMove</i> IO
Positionieren über digitale Eingänge (Stand-alone Betrieb)		PI	<i>dMove</i> IO (bis 30 ppr) <i>dPro</i> IO (bis 4096 ppr)
CANopen (Quickstart oder CiA 402), Strom, Drehzahl, Position		CI	<i>dMove</i> CO (bis 30 ppr) <i>dPro</i> CO (bis 4096 ppr)
Programmieren wie eine SPS in "C" und Stand-alone Betrieb		MI	<i>dMove</i> CO (bis 30 ppr) <i>dPro</i> CO (bis 4096 ppr)
PROFINET, Quickstart oder PROFIDRIVE, Applikationsklassen 1+4		PN	<i>dPro</i> PN
EtherCAT, CANopen over EtherCAT (CoE), distributed Clocks		EC	<i>dPro</i> EC

Wichtige <i>dMove</i> + <i>dPro</i> Funktionen*		Wichtige <i>dPro</i> Funktionen*	
Ballastschaltung		Vektorcontrol (FOC)	
Bremsausgang / Bremsmanagement		Ruck-optimierte Rampen	
Konfigurierbare digitale Eingänge		Interpolationsmodus	
Konfigurierbare digitale Ausgänge		Galvanisch getrennter Bus	
Analoger Eingang		Safe Torque Off (STO)	
IO Modus (Stand-alone Modus)		SSI Schnittstelle / Absolutwertencoder	

*Bei manchen Ausführungen nur auf Anfrage

Ihr Kontakt für Public Relations:

Janina Dietsche | janina.dietsche@ametek.com

Tel.: +49 (0)7703/930-546