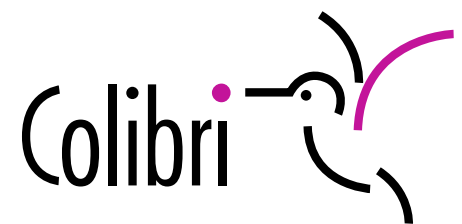
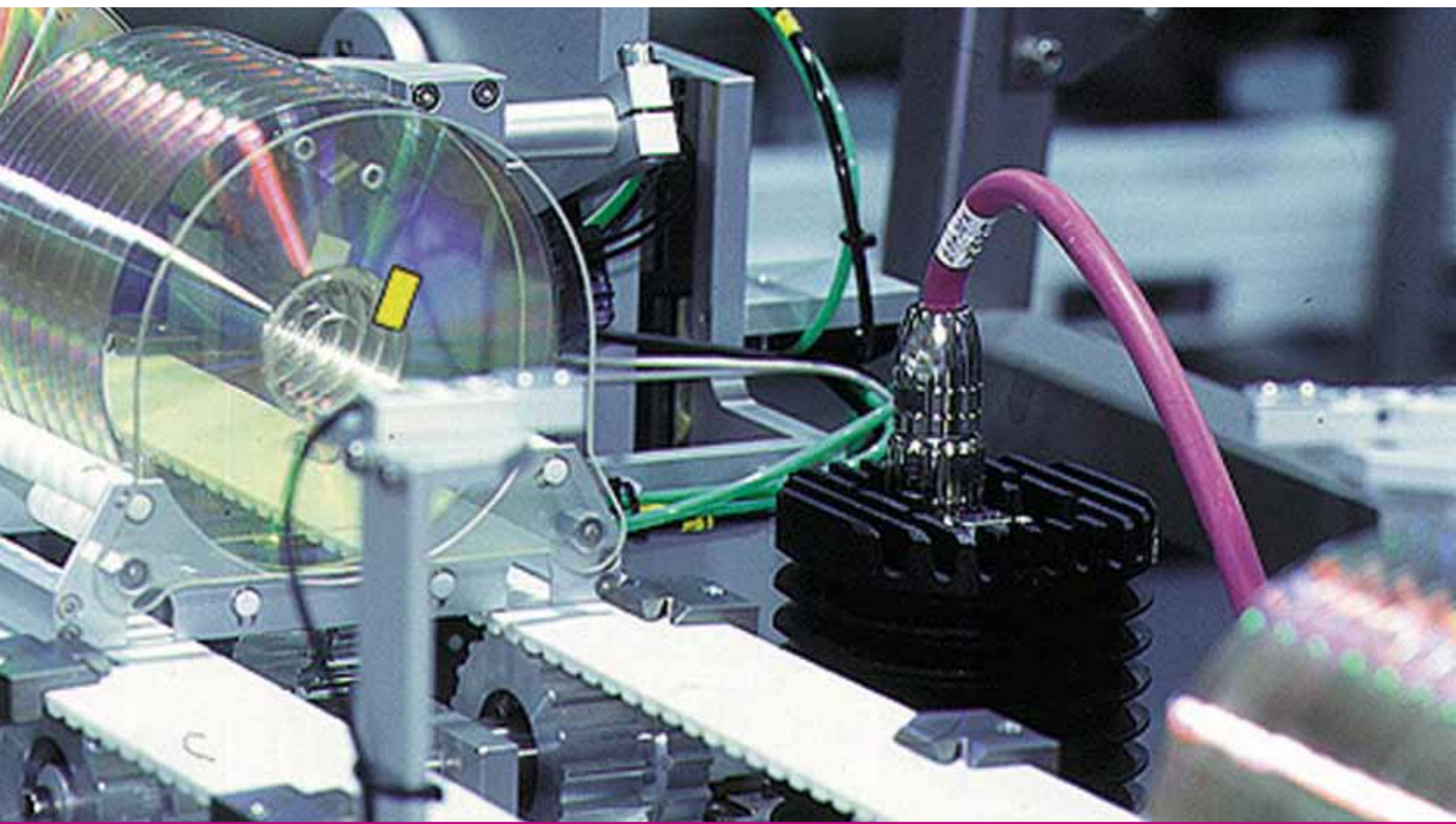


Intelligente Positioniersysteme



Colibri
Kompaktantriebe

präzise – flexibel – effizient



Kompakte Bauweise – innovative Lösungen – zukunftssichere Technik



Dies sind die treibenden Faktoren für GUNDA Electronic GmbH seit der Gründung im Jahre 1995 – in dem Jahr, in dem das Unternehmen den ersten Kompaktantrieb weltweit auf den Markt brachte. Im Bereich Automatisierungslösungen mit Schrittmotortechnik wurden seitdem bei GUNDA Electronic kompakte Komponenten mit einfacher Bedienung entwickelt, die preiswert und energieeffizient Lösungen für vielfältigste und individuelle Anwendungen bieten.

Alle Produkte werden bei GUNDA Electronic mit einem qualifizierten und erfahrenen Team entwickelt und nach hohen Qualitätsmaßstäben in Deutschland gefertigt.

Wirtschaftliche Alternativen zu Lösungen mit Luft

GUNDA Antriebssysteme sind die Alternative zu Pneumatik-Achsen.

Die Vorteile: besseres Fahrverhalten, genauere Positionierung, höhere Flexibilität, leichte und individuelle Konfiguration, geringere Betriebskosten.

Unsere Produkte



Colibri: Der Kompaktantrieb

Schneller präziser Positionswechsel mit optimiertem Energieeinsatz

Der Colibri-Antrieb ist die Basis unserer Produkte - Steuerung und Motor in einer kompakten Einheit: Positioniersteuerung mit Programmspeicher, Leistungsendstufe, diverse Ein- und Ausgänge, unterschiedliche Bus-Anbindungen und ein integrierter Encoder.



Colibri-C: Die Schrittmotor-Steuerungen

Das Herz des Systems separat

Für den Einsatz im Schaltschrank oder direkt neben dem Motor mit unterschiedlichen Funktionsumfängen, von der einfachen Basissteuerung bis hin zur Busvariante.



Colibri-L: Die elektrischen Lineareinheiten

Der Colibri-Antrieb gepaart mit linearer Bewegung

Die Lineareinheiten sind lieferbar als elektrische Spindelachse, Zahnriemenachse, Hubzylinder, Hubzylinder mit Führungseinheit oder als Kurzhubeinheiten, jeweils komplett mit angebautem Motor und Steuerung.



Colibri-G: Der Greifer

Klein, intelligent und mit allen notwendigen Funktionen an Bord

Der elektrische Greifer mit denkbar einfacher Bedienung und stufenlos einstellbarer Greifkraft.

Colibri – die optimale Lösung für dezentrale Antriebsaufgaben

kompakt und sicher

Geringes Einbauvolumen und minimaler Verkabelungsaufwand ermöglichen den Einbau auch bei engen Platzverhältnissen; das robuste EMV-geschützte Gehäuse ist komplett vergossen und sorgt für sicheren Betrieb auch bei schwierigen Umgebungsbedingungen.

ruhig und resonanzarm

Die dynamische Umschaltung der Schrittauflösung sorgt für einen ruhigen, resonanzarmen Lauf, besonders bei niedrigen Geschwindigkeiten.

zuverlässig und exakt

Die kompakte Bauweise der Colibri-Antriebe stellt einen wartungsarmen Betrieb über eine lange Lebensdauer sicher; das perfekte Zusammenspiel von Elektronik und Mechanik, sowie die integrierte Positionsüberwachung sorgen für präzise Positionierungen und einen kontrollierten Betrieb des Schrittmotors.

einfach und kostengünstig

Problemlose Inbetriebnahme sorgen für eine effektive und wirtschaftliche Antriebslösung.

- präzise
- flexibel
- effizient



Die Colibri-Kompaktgeräte

Colibri 34

- Schrittmotor Baugröße NEMA34
- Einsetzbar bis zu einem Drehmoment von 9 Nm
- Max. Phasenstrom einstellbar bis 10 A
- Erhältlich in unterschiedlichen Ansteuerungsvarianten



Colibri 23

- Schrittmotor Baugröße NEMA23
- Einsetzbar bis zu einem Drehmoment von 2 Nm
- Max. Phasenstrom einstellbar bis 3 A
- Erhältlich in unterschiedlichen Ansteuerungsvarianten



Colibri 17

- Schrittmotor Baugröße NEMA17
- Einsetzbar bis zu einem Drehmoment von 0,5 Nm
- Max. Phasenstrom einstellbar bis 3 A
- Erhältlich in unterschiedlichen Ansteuerungsvarianten

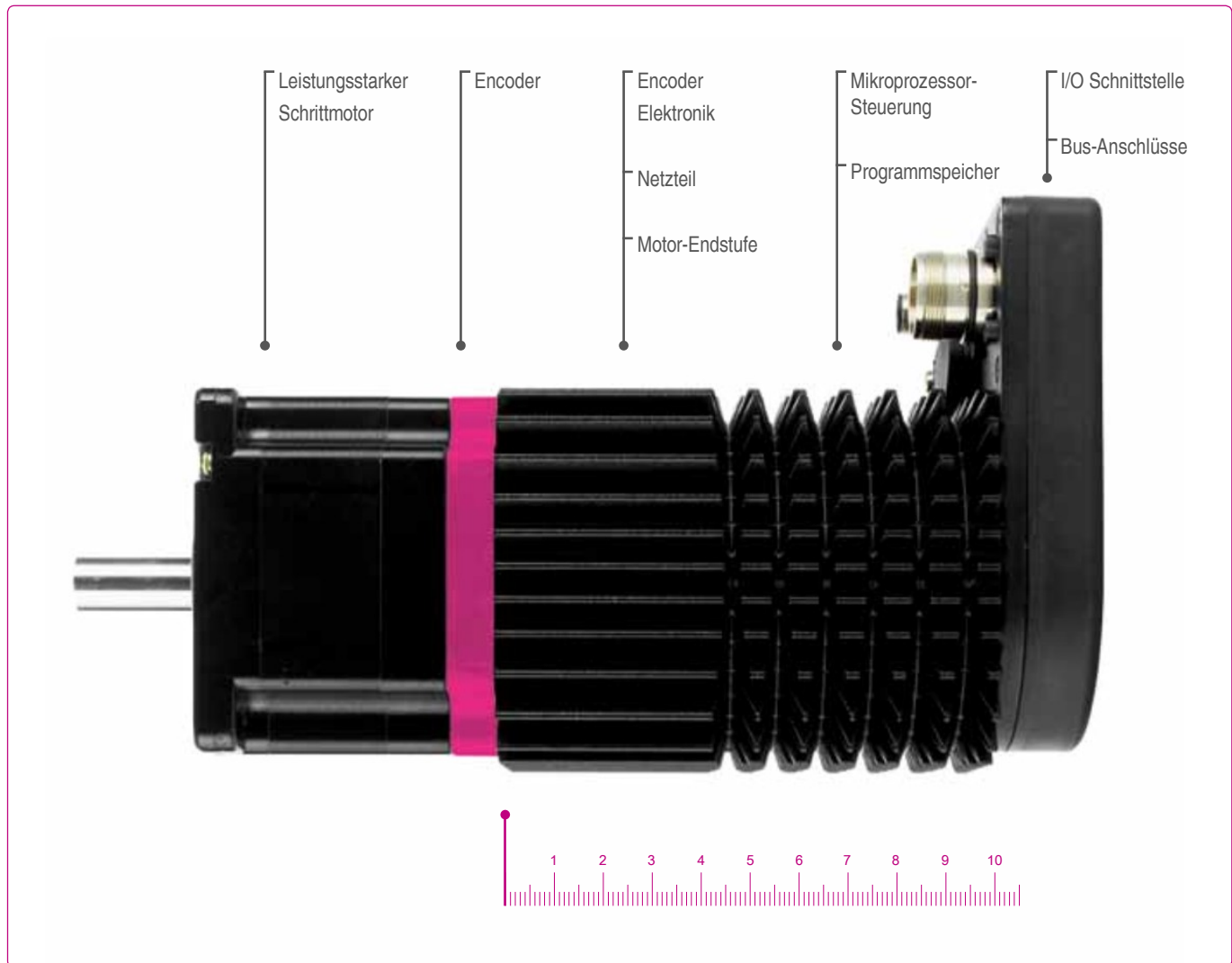


Colibri Basis: Die Basisausführungen

Die ebenso leistungsfähigen Basisausführungen Colibri 34 Basis, Colibri 23 Basis Mini und Colibri 17 Basis Mini werden über Digital I/O oder Takt-/Richtungssignale angesteuert.



Kleines Volumen – große Leistung



präzise

Perfekte Positionierung

- ruhiger resonanzarmer Lauf
- ständig kontrollierter Betrieb
- Eigenüberwachung des Systems
- Spannungsüberwachung der Endstufe
- ohne Schrittverluste

Höchste Qualität

- alle Geräte werden stückgeprüft
- automatisierter vollständiger Test vor der Auslieferung
- hergestellt in Deutschland

flexibel

Einfache Integration

- unterschiedliche Steuerungsvarianten
- Bus -Anschlüsse
 - > Profibus DP
 - > CANopen
 - > RS485
- verschiedene Leistungsklassen
- variable Hardware-Konfiguration

Vielseitig einsetzbar

- hohe Schutzart bis IP67
- bis 50°C Umgebungstemperatur ohne Fremdbelüftung
- lageunabhängiger, zuverlässiger Betrieb
- für robusten Einsatz geeignet

effizient

Wirtschaftlicher Einsatz

- komplette integrierte Steuerung
- Downloadfunktionen
- wartungsfreier Betrieb
- hoher Wirkungsgrad
- niedrige Kosten in Betrieb und Anschaffung

Mühevolle Handhabung

- leichte Montage
- einfache Inbetriebsetzung
- sichere Einbindung in bestehende Systeme
- umfangreiches Zubehör

Die Ansteuerungsmöglichkeiten

• Takt & Richtung

Übergeordnete
Positioniersteuerung



- Takt/Richtungseingang wahlweise für 24 V oder RS422-Signale
- bis 1/8 Schritt einstellbar
- bis zu max. 30 kHz bei einem Impulsverhältnis von 50%

• Ansteuerung über digitale/ analoge Eingänge

SPS oder
Schalter, Sensoren

Start/ Stop 24 V Digitaleingang

Auswahl Position 24 V Digitaleingänge

analoge Drehzahl und Positionsvorgabe



- Positionen werden intern abgelegt und über I/O Eingänge von der SPS abgerufen
- über einen analogen Eingang kann die Geschwindigkeit oder die Position vorgegeben werden
- Unterschiedliche Betriebsarten sind einstellbar (z.B. Druckmarkensteuerung, Satzwahl, Satzablauf)

• Ansteuerung über Feldbus

SPS oder PC

RS485, CANopen oder Profibus



- RS485 über offenes Protokoll
- CANopen DSP402
- Profibus DP

**Für die einfache
Konfiguration aller
Komponenten via PC
ist unsere kostenlose
Software verfügbar.**

Durchdachte Präzision – der Colibri-Antrieb

Unsere "intelligenten Achsen" – die Colibri-Antriebe – werden für vielfältige Anwendungen eingesetzt, wenn Kosten- oder Platzersparnis dezentrale Antriebslösungen erfordern. Eine dynamische Umschaltung der Schrittauflösung sorgt für ein ruhiges und resonanzarmes Laufverhalten.

Die Kompaktgeräte bestehen aus einem Schrittmotor und einer Elektronikeinheit – kompakt in einem Gehäuse.

Die Steuerung ist komplett vergossen und bietet dadurch:

hohe Schutzart, IP67 (ohne Motor), optimalen Temperaturhaushalt und größte Sicherheit gegen Vibrationen

	Colibri Kompakt für Profibus DP, CANopen, RS485 oder Digital I/O			Basisausführung für Digital I/O, Takt-/ Richtungssignal		
	Colibri 34	Colibri 23	Colibri 17	Colibri 34 Basis	Colibri 23 Basis	Colibri 17 Basis
Max. Drehmoment	9Nm	2 Nm	0,5 Nm	9Nm	2 Nm	0,5 Nm
Motorspannung	+24V bis +60V DC	+24V bis +48V DC		+24V bis +60V DC	+24V bis +48V DC	
Max. Phasenstrom	einstellbar bis 10A	einstellbar bis 3A		einstellbar bis 10A	einstellbar bis 3A	
Temperaturbereich	0 bis +50°C ohne Fremdbelüftung					
Steuerspannung	+24V bis +36V DC					
Stromabsenkung	einstellbar					
Eingänge	+24V DC, 2 mA			+24V DC, 10 mA		
Ausgänge	+24V DC, 150 mA			+24V DC, 10 mA		
Schrittauflösung	1/8, 1/4, 1/2, 1/1					
Optionen (auf Anfrage)	Multiturngeber (absolut), Singleturngeber, Motor mit IP65, Bremse, Getriebe oder eine Kombination dieser Optionen.					
Kundenspezifische Applikationen:	Durch die eingebaute "Downloadfunktion" des Betriebssystems sind diese einfach zu realisieren.					
Abmessungen:	Die Maße der Kompaktgeräte sind abhängig von den verwendeten Motoren (siehe Datenblätter).					

Betriebsarten		
Varianten	Betriebsart	
Digital I/O	Satzwahl: Die in der Steuerung abgelegten Sätze (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.	
	Flankenauswahl: Eine Modifikation für die Versionen Satzwahl und Satzablauf besteht darin, dass die Positionierung sowohl mit der positiven als auch negativen Startflanke ausgelöst werden kann.	
Takt/Richtung	Die Kompakteinheit kann direkt Takt- und Richtungssignal von einer übergeordneten Steuerung verarbeiten. Folgende Betriebsarten sind einstellbar: Vollschrittbetrieb, Halbschrittbetrieb, Viertelschrittbetrieb, Achterschrittbetrieb.	
Profibus-DP	Schnittstellenbetrieb	
CANopen	Schnittstellenbetrieb	
RS485	Schnittstellenbetrieb	
Analoge Geschwindigkeit	Die Geschwindigkeit kann über ein externes analoges Signal vorgegeben werden.	Nur bei den Basisversionen
Analoge Position	Die Position kann über ein externes analoges Signal vorgegeben werden.	

Ausführliche Informationen finden Sie in unseren Datenblättern oder unter www.gunda-gmbh.de.

Zubehör für den Colibri-Antrieb

Für Projektierung, Montage und Inbetriebnahme

Unser Zubehör ist exakt auf unsere Produkte abgestimmt und erleichtert die Programmierung, den Einbau und die Inbetriebsetzung unserer Antriebe.



Bezeichnung	Beschreibung	
Anschlusskabel	schleppkettentauglich	Lieferlängen bis 20m
Netzgerät	mit Transformator 3-phasig	von 24 V bis 60 V, 2,5 A bis 18 A
Schnittstellenumsetzer	inkl. Windows-Software zur Konfiguration	Profibus CANopen TTL / RS485
Hand-Bedieneinheit mit Teach-In-Funktion	für RS485/ASCII- und TTL- Protokoll	CRC300, CRC50
Getriebe	Planetengetriebe PD040 für NEMA 17/ 23 PD065 für NEMA 23/ 34 PD085 für NEMA 34	1- 3 stufig 3 : 1 bis 1000 : 1

Weitere Details und technische Datenblätter finden Sie unter www.gunda-gmbh.de/downloads



Unser komplettes Produktspektrum finden Sie unter:

Bei Fragen rufen Sie uns an:

Oder wenden Sie sich an unseren kompetenten Fachhändler.

Ihr Fachhändler:

Stegmaier-Haupt GmbH
Industrieelektronik-
Servoantriebstechnik
Untere Röte5
D-69231 Rauenberg
Tel.: 06222-61021
Fax: 06222-64988
Email: info@stegmaier-haupt.de
Http: // www.stegmaier-haupt.de