

Antriebsregler mcDSA-E57-SSI-HC

Artikelnummer: 1515918



Abbildung ähnlich

Technische Daten

| Versorgungsspannungen | |
|--|---------------------|
| Versorgungsspannung Elektronik Ue*1 | 9..30 V |
| Stromaufnahme Elektronik@ Ue=24V*2 | typ. 85 mA |
| Versorgungsspannung Leistung Up*3 | 9..60 V |
| Ausgangsstrom | |
| Maximaler Ausgangsstrom | 50 A |
| Dauerausgangsstrom @ Up=24V*4 | 14.5 A |
| Dauerausgangsstrom @ Up=48V*4 | 14.5 A |
| PWM | |
| Ausgangsspannung | 100% Up |
| PWM-Frequenz | 25, 32*5, 50 kHz |
| Mechanische Daten | |
| Abmessungen LxBxH | 87 x 74 x 49 mm |
| Gewicht | 226 g |
| Umgebung | |
| Schutzart | IP20 |
| Umgebungstemperatur (Betrieb) | -40..70 °C |
| Umgebungstemperatur (Lagerung) | -40..85 °C |
| Luftfeuchtigkeit (nicht kondensierend) | 5..90 % |
| CAN-Bus | |
| Protokoll | DS301 |
| Geräteprofil | DS402 |
| Max. Baudrate | 1 Mbit/s |
| CAN Spezifikation | 2.0B |
| Galvanisch getrennt | nein |
| RS485 | |
| Typ | 2-Wire EIA-485 |
| Signale | DATA,/DATA,CLK,/CLK |
| Geberversorgung (Encoder/SSI) | |
| Ausgangsspannung | 5 V |
| Maximaler Ausgangsstrom | 0.2 A |

| Drehgeber | |
|----------------------------|---------------------------------------|
| Typ | sin / cos |
| Signale | +Sin,-Sin,+Cos,-Cos |
| Auflösung | 13 Bit pro Sinusperiode |
| Eingangssignal | 1 V Spitze-Spitze, differentiell |
| Signal-Typ | Sinus/Cosinus, analog, differentiell |
| Digitale Eingänge | |
| Anzahl - digitale Eingänge | 8 (Din0..7) |
| Low-Pegel | 0..5 V |
| High-Pegel | 8..30 V |
| Digitale Ausgänge | |
| Anzahl | 4 (Dout0..3) |
| Dauerausgangsstrom | 0.3 A |
| Lasten Dout0..2 | resistiv, niederinduktiv |
| Lasten Dout3 | resistiv, induktiv |
| Ausgangsspannung | Versorgungsspannung Elektronik Ue |
| Signal-Typ | plusschaltend |
| Analoge Eingänge | |
| Anzahl | 3 (Ain0..2) |
| Signal-Typ - Ain0..1 | +/- 10V, 12 Bit, differentiell |
| Signal-Typ - Ain2 / PT1000 | 0..5 V, 12 Bit, single ended / PT1000 |

*1 Kein Verpolungsschutz, die Zerstörungsgrenze liegt bei Überspannung von $\geq 33V$ oder kurzfristige Spitzenspannung von $37V < 1s$

*2 Endstufe aus, 5V Ausgang (Geberversorgung) ist unbelastet, Bus nicht angeschlossen

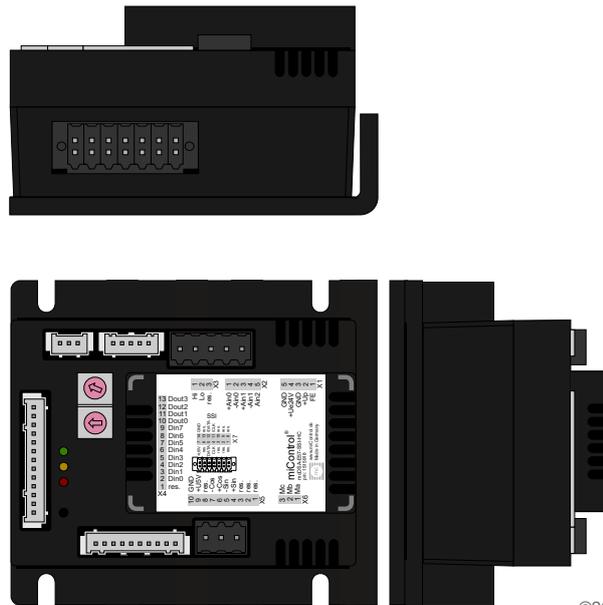
*3 Kein Verpolungsschutz, die Zerstörungsgrenze liegt bei Überspannung von $\geq 80V$ *4 Anschlusskabel mit maximal möglichem Leitungsquerschnitt, PWM-Frequenz 32 kHz, Umgebungstemperatur 40 °C ($t > 40$ °C Derating), Effektivstrom: 14.5 A \rightarrow 11.8 Aeff

keine Garantie, da der Wert empirisch ermittelt wurde, bitte beachten Sie die Applikation Notes zur Ermittlung des Dauerstromes

*5 Standardwert

Weitere technische Daten finden Sie im mcManual.

Schema



©2024 by miControl

Klemmenbelegung

| X1 Versorgung | | |
|-------------------------------|--------|----------------------------------|
| 1 | FE | Funktionserde |
| 2 | +Up | Versorgungsspannung Leistung |
| 3 | GND | Masse Leistung |
| 4 | +Ue24V | Versorgungsspannung Elektronik |
| 5 | GND | Masse Elektronik |
| X2 Analoge Eingänge | | |
| 1 | +Ain0 | Analoger Eingang 0, Plus |
| 2 | -Ain0 | Analoger Eingang 0, Minus |
| 3 | +Ain1 | Analoger Eingang 1, Plus |
| 4 | -Ain1 | Analoger Eingang 1, Minus |
| 5 | Ain2 | Analoger Eingang 2 (5V) / PT1000 |
| X3 CAN-Bus | | |
| 1 | CAN Hi | CAN High |
| 2 | CAN Lo | CAN Low |
| 3 | res. | Reserviert |
| X4 Digitale Eingänge/Ausgänge | | |
| 1 | res. | Reserviert |
| 2 | Din0 | Digitaler Eingang 0 |
| 3 | Din1 | Digitaler Eingang 1 |
| 4 | Din2 | Digitaler Eingang 2 |
| 5 | Din3 | Digitaler Eingang 3 |
| 6 | Din4 | Digitaler Eingang 4 |
| 7 | Din5 | Digitaler Eingang 5 |
| 8 | Din6 | Digitaler Eingang 6 |
| 9 | Din7 | Digitaler Eingang 7 |
| 10 | Dout0 | Digitaler Ausgang 0 |
| 11 | Dout1 | Digitaler Ausgang 1 |
| 12 | Dout2 | Digitaler Ausgang 2 |
| 13 | Dout3 | Digitaler Ausgang 3 |

| X5 Drehgeber | | |
|--------------|-------|--|
| 1 | res. | Reserviert |
| 2 | res. | Reserviert |
| 3 | res. | Reserviert |
| 4 | +Sin | Drehgeber, Sinussignal |
| 5 | -Sin | Drehgeber, Sinussignal negiert |
| 6 | +Cos | Drehgeber, Cosinussignal |
| 7 | -Cos | Drehgeber, Cosinussignal negiert |
| 8 | res. | Reserviert |
| 9 | +U5V | 5V Ausgangsspannung für Geberversorgung Sensoren: Drehgeber |
| 10 | GND | Masse für Geberversorgung Bemerkung: nicht mit Anlagenmasse verbinden |
| X6 Motor | | |
| 1 | Ma | Motorphase A |
| 2 | Mb | Motorphase B |
| 3 | Mc | Motorphase C |
| X7 Drehgeber | | |
| 1 | res. | Reserviert |
| 2 | res. | Reserviert |
| 3 | res. | Reserviert |
| 4 | CLK | SSI clk |
| 5 | DATA | SSI data |
| 6 | res. | Reserviert |
| 7 | +U5V | 5V Ausgangsspannung für Geberversorgung Sensoren: Encoder, SSI |
| 8 | res. | Reserviert |
| 9 | res. | Reserviert |
| 10 | res. | Reserviert |
| 11 | /CLK | /SSI clk |
| 12 | /DATA | /SSI data |
| 13 | res. | Reserviert |
| 14 | GND | Masse für Geberversorgung Bemerkung: nicht mit Anlagenmasse verbinden |