

Antriebsregler

mcDSA-E61-Modul

Artikelnummer: 1505014

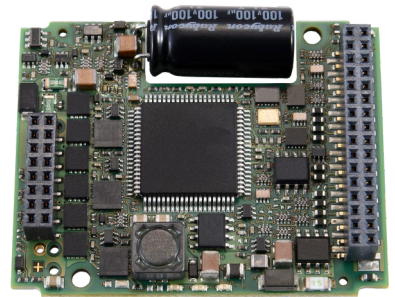


Abbildung ähnlich

Technische Daten

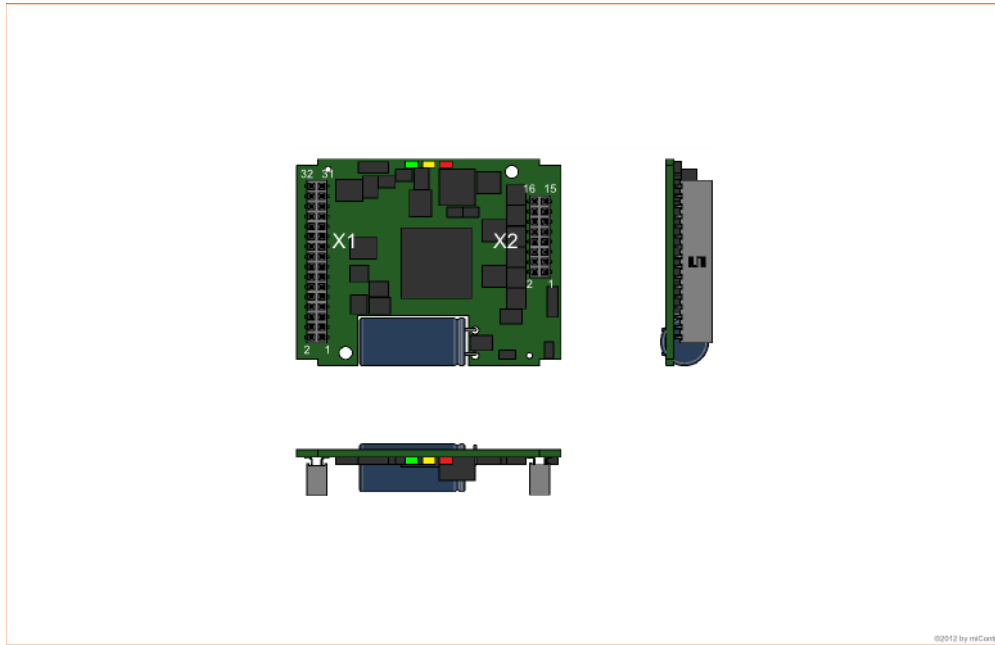
Leistung	
Versorgungsspannung Elektronik Ue	9..30 V
Stromaufnahme Elektronik @ Ue=24V	typ. 25 mA
Versorgungsspannung Leistung Up	9..60 V
Maximaler Ausgangsstrom	15 A
Dauerausgangsstrom	5 A
Ausgangsspannung	90% Up
PWM-Frequenz	25, 32*, 50 kHz
Min. Anschlussinduktivität	200 uH
Mechanische Daten	
Abmessungen LxBxH	52.5 x 41 x 11 mm
Gewicht	18 g
Umgebung	
Schutzart	IP00
Temperaturbereich	0..70 °C
Luftfeuchtigkeit (nicht kondensierend)	5..85 %
Drehgeber	
Signale	A, B, Inx Spuren intern
Auflösung	12 Bit pro Wellenumdrehung
Signal-Typ	Magnetsensor mit Magnet auf der Motorwelle
Digitale Eingänge	
Anzahl	4 (Din0..3)
Low-Schaltswelle	-30..5 V
High-Schaltswelle	6..30 V
Digitale Ausgänge	
Anzahl	1 (Dout0)
Dauerausgangsstrom	1.5 A
Lasten	resistiv, induktiv
Ausgangsspannung	Versorgungsspannung Elektronik Ue
Signal-Typ	plusschaltend, kurzschlussfest
Analoge Eingänge	
Anzahl	2 (Ain0..1)

* Standardwert

Weitere technische Daten finden Sie im mcManual.

Signal-Typ	0..10V, 12 Bit, single ended
CAN-Bus	
Protokoll	DS301
Geräteprofil	DS402
Max. Baudrate	1 Mbit/s
CAN Spezifikation	2.0B
Galvanisch getrennt	nein

Schema



©2012 by miControl

Klemmenbelegung

X1	Hall-Sensoren, Drehgeber, I/O's und CAN	
1	res.	Reserviert
2	Id7	Node-ID Bit 7
3	+U5V	5V Geberversorgung
4	Id6	Node-ID Bit 6
5	res.	Reserviert
6	Id5	Node-ID Bit 5
7	res.	Reserviert
8	Id4	Node-ID Bit 4
9	res.	Reserviert
10	Id3	Node-ID Bit 3
11	res.	Reserviert
12	Id2	Node-ID Bit 2
13	res.	Reserviert
14	Id1	Node-ID Bit 1
15	CAN Lo	CAN Low
16	Id0	Node-ID Bit 0
17	CAN Hi	CAN High
18	Erw2	mcSPI Erweiterungssignal 2
19	Dout0	Digitaler Ausgang 0
20	Erw1	mcSPI Erweiterungssignal 1
21	Din2	Digitaler Eingang 2
22	SpiSCK	mcSPI Clock
23	Din1	Digitaler Eingang 1
24	SpiMOSI	mcSPI Master Out Slave In
25	Din0	Digitaler Eingang 0
26	Spi/SS	mcSPI Slave Select
27	Ain0	Analoger Eingang 0
28	SpiMISO	mcSPI Master In Slave Out
29	Ain1	Analoger Eingang 1
30	Din3	Digitaler Eingang 3
31	GND	Masse Geberversorgung
32	res.	Reserviert
X2	Motor	
1	+Up	Versorgungsspannung Leistung
2	res.	Reserviert

3	+Up	Versorgungsspannung Leistung
4	PE	Potentialausgleich
5	GND	Masse Leistung und Elektronik
6	GND	Masse Leistung und Elektronik
7	Ma	Motorphase A
8	+Ue	Versorgungsspannung Elektronik
9	Ma	Motorphase A
10	+Ue	Versorgungsspannung Elektronik
11	Mb	Motorphase B
12	Mb	Motorphase B
13	Mc	Motorphase C
14	res.	Reserviert
15	Mc	Motorphase C
16	res.	Reserviert