

Antriebsregler

mcDSA-E67-Modul

Artikelnummer: 1505038

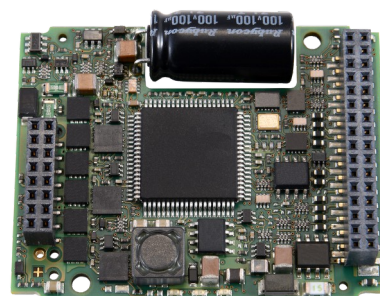


Abbildung ähnlich

Technische Daten

Leistung	
Versorgungsspannung Elektronik Ue	9..30 V
Stromaufnahme Elektronik @ Ue=24V	typ. 45 mA
Versorgungsspannung Leistung Up	9..60 V
Maximaler Ausgangsstrom	15 A
Dauerausgangsstrom	5 A
Ausgangsspannung	100% 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	+Sin,-Sin,+Cos,-Cos
Auflösung	13 Bit pro Sinusperiode
Eingangssignal	1 V
Signal-Typ	Sinus/Cosinus, analog, differentiell
Digitale Eingänge	
Anzahl	4 (Din0..3)
Low-Schaltswelle	-10..5 V
High-Schaltswelle	6..30 V
Bemerkung	Din3 parallel zu Dout1
Digitale Ausgänge	
Anzahl	2 (Dout0..1)
Dauerausgangsstrom	1.5 A
Lasten	resistiv, induktiv
Ausgangsspannung	Versorgungsspannung Elektronik Ue
Signal-Typ	plusschaltend, kurzschlussfest
Bemerkung	Dout1 parallel zu Din3

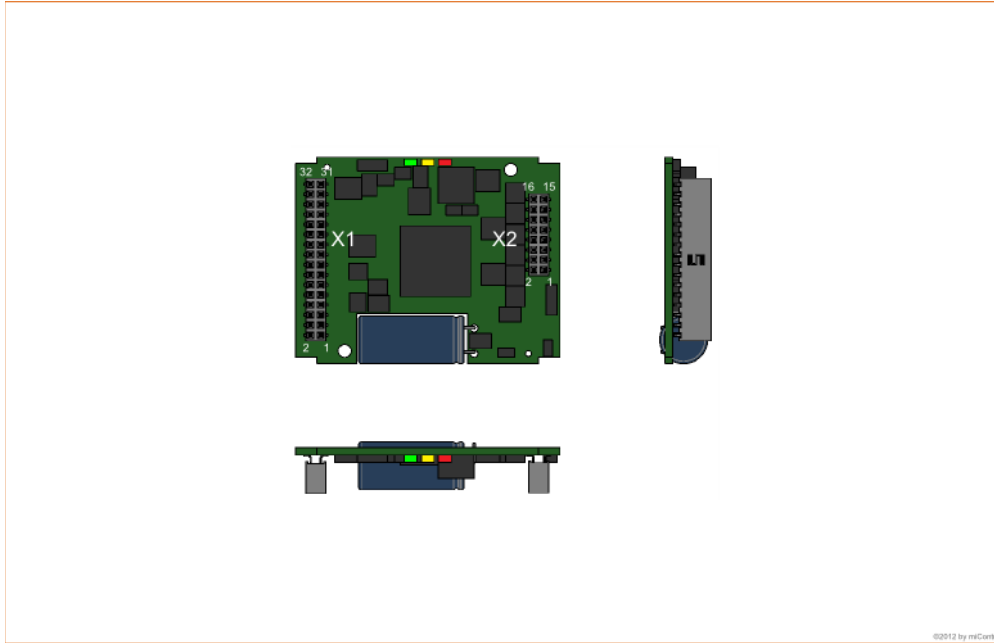
Analoge Eingänge	
Anzahl	2 (Ain0..1)
Signal-Typ	+/- 10V, 12 Bit, single ended
CAN-Bus	
Protokoll	DS301
Geräteprofil	DS402
Max. Baudrate	1 Mbit/s
CAN Spezifikation	2.0B
Galvanisch getrennt	nein

* Standardwert

Weitere technische Daten finden Sie im mcManual.



Schema



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	+Cos	Drehgeber, Cosinussignal
6	Id5	Node-ID Bit 5
7	+Sin	Drehgeber, Sinussignal
8	Id4	Node-ID Bit 4
9	res.	Reserviert
10	Id3	Node-ID Bit 3
11	-Cos	Drehgeber, Cosinussignal negiert
12	Id2	Node-ID Bit 2
13	-Sin	Drehgeber, Sinussignal negiert
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/Dout1	Digitaler Eingang 3 / Digitaler Ausgang 1
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