

## Antriebsregler

**mcDSA-E25-RS232**

Artikelnummer: 1503585

**Technische Daten**

| <b>Leistung</b>  |   |
|--|---|
| Versorgungsspannung Elektronik Ue                              | 9..30 V                                     |
| Stromaufnahme Elektronik @ Ue=24V<br>(Bus nicht angeschlossen) | typ. 75 mA                                  |
| Versorgungsspannung Leistung Up                                | 9..60 V                                     |
| Maximaler Ausgangsstrom  | 100 A                                       |
| Ausgangsspannung   | 100% Up                                     |
| PWM-Frequenz   | 25, 32*, 50 kHz                             |
| Min. Anschlussinduktivität                                     | 200 µH                                      |
| <b>Mechanische Daten</b>                                       |   |
| Abmessungen LxBxH  | 111 x 100 x 53 mm                           |
| Gewicht  | 550 g                                       |
| <b>Umgebung</b>  |   |
| Schutzart  | IP20  |
| Temperaturbereich  | 0..70 °C                                    |
| Luftfeuchtigkeit (nicht kondensierend)                         | 5..85 %                                     |
| <b>Drehgeber</b>   |   |
| Signale  | A, /A, B, /B, Inx, /Inx                     |
| Max. Frequenz pro Spur   | 500 kHz                                     |
| Eingangssignal (24V tolerant)                                  | 5 V   |
| Signal-Typ   | differenziell, open collector, single ended |
| <b>Hall-Sensoren</b>   |   |
| Signale  | H1, /H1, H2, /H2, H3, /H3                   |
| Max. Frequenz pro Spur   | 10 kHz                                      |
| Eingangssignal (24V tolerant)                                  | 5 V   |
| Signal-Typ   | differenziell, open collector, single ended |
| <b>Digitale Eingänge</b>                                       |   |
| Anzahl   | 8 (Din0..7)                                 |
| Low-Schaltswelle   | -30..5 V                                    |
| High-Schaltswelle  | 8..30 V                                     |
| <b>Digitale Ausgänge</b>                                       |   |
| Anzahl   | 2 (Dout0..1)                                |
| Dauerausgangsstrom   | 2.5 A                                       |
| Lasten   | resistiv, induktiv                          |

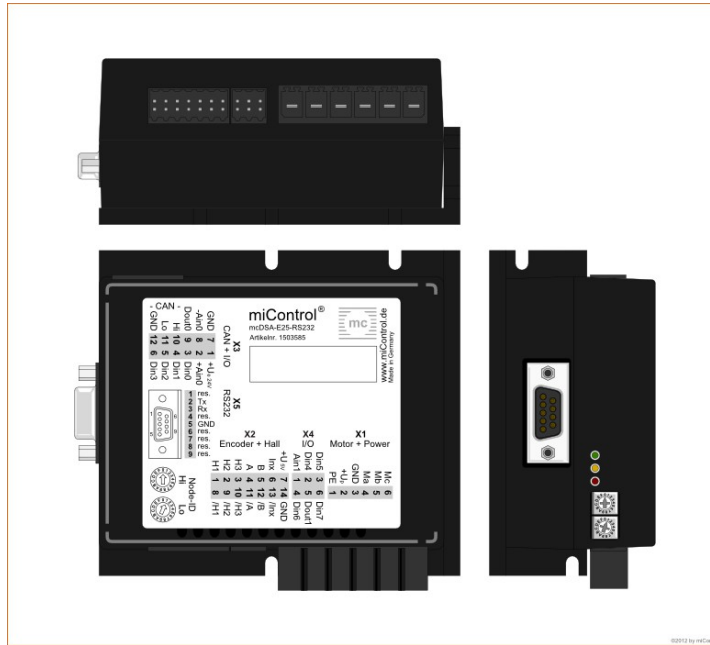
\* Standardwert

Weitere technische Daten finden Sie im mcManual.

| Ausgangsspannung        | Versorgungsspannung Elektronik Ue  |
|-------------------------|------------------------------------|
| Signal-Typ              | plusschaltend, kurzschlussfest     |
| <b>Analoge Eingänge</b> |                                    |
| Anzahl                  | 1 (Ain0)                           |
| Signal-Typ              | +/- 10V, 12 Bit, differenziell     |
| Anzahl                  | 1 (Ain1)                           |
| Signal-Typ              | +/- 10V, 12 Bit, single ended      |
| <b>CAN-Bus</b>          |                                    |
| Protokoll               | DS301                              |
| Geräteprofil            | DS402                              |
| Max. Baudrate           | 1 Mbit/s                           |
| CAN Spezifikation       | 2.0B                               |
| Galvanisch getrennt     | ja                                 |
| <b>RS232</b>            |                                    |
| Typ                     | Data Communication Equipment (DCE) |
| Physikal Layer          | RS232                              |
| Baudrate                | 9600 kbit/s                        |



Schema



Klemmenbelegung

| X1 Motor                       |         |                                   |
|--------------------------------|---------|-----------------------------------|
| 1                              | PE      | Potentialausgleich                |
| 2                              | +Up     | Versorgungsspannung Leistung      |
| 3                              | GND     | Masse Leistung                    |
| 4                              | Ma      | Motorphase A                      |
| 5                              | Mb      | Motorphase B                      |
| 6                              | Mc      | Motorphase C                      |
| X2 Hall-Sensoren und Drehgeber |         |                                   |
| 1                              | H1      | Hallsensorsignal 1                |
| 2                              | H2      | Hallsensorsignal 2                |
| 3                              | H3      | Hallsensorsignal 3                |
| 4                              | A       | Inkrementalgeber - Spur A         |
| 5                              | B       | Inkrementalgeber - Spur B         |
| 6                              | Inx     | Inkrementalgeber - Index          |
| 7                              | +U5V    | 5V Geberversorgung                |
| 8                              | /H1     | Hallsensorsignal 1 negiert        |
| 9                              | /H2     | Hallsensorsignal 2 negiert        |
| 10                             | /H3     | Hallsensorsignal 3 negiert        |
| 11                             | /A      | Inkrementalgeber - Spur A negiert |
| 12                             | /B      | Inkrementalgeber - Spur B negiert |
| 13                             | /Inx    | Inkrementalgeber - Index negiert  |
| 14                             | GND     | Masse Geberversorgung             |
| X3 I/O's und CAN               |         |                                   |
| 1                              | +Ue24V  | Versorgungsspannung Elektronik    |
| 2                              | +Ain0   | Analoger Eingang 0, Plus          |
| 3                              | Din0    | Digitaler Eingang 0               |
| 4                              | Din1    | Digitaler Eingang 1               |
| 5                              | Din2    | Digitaler Eingang 2               |
| 6                              | Din3    | Digitaler Eingang 3               |
| 7                              | GND     | Masse Elektronik                  |
| 8                              | -Ain0   | Analoger Eingang 0, Minus         |
| 9                              | Dout0   | Digitaler Ausgang 0               |
| 10                             | CAN Hi  | CAN High                          |
| 11                             | CAN Lo  | CAN Low                           |
| 12                             | CAN GND | CAN Ground                        |

| X4 I/O's |       |                     |
|----------|-------|---------------------|
| 1        | Ain1  | Analoger Eingang 1  |
| 2        | Din4  | Digitaler Eingang 4 |
| 3        | Din5  | Digitaler Eingang 5 |
| 4        | Din6  | Digitaler Eingang 6 |
| 5        | Dout1 | Digitaler Ausgang 1 |
| 6        | Din7  | Digitaler Eingang 7 |
| X5 RS232 |       |                     |
| 1        | res.  | Reserviert          |
| 2        | TX    | Transmit Signal     |
| 3        | RX    | Receive Signal      |
| 4        | res.  | Reserviert          |
| 5        | GND   | Masse               |
| 6        | res.  | Reserviert          |
| 7        | res.  | Reserviert          |
| 8        | res.  | Reserviert          |
| 9        | res.  | Reserviert          |