

Antriebsregler

mcDSA-E40-EtherCAT

Artikelnummer: 1503594 (HC Version 1503599)



Abbildung ähnlich

Technische Daten

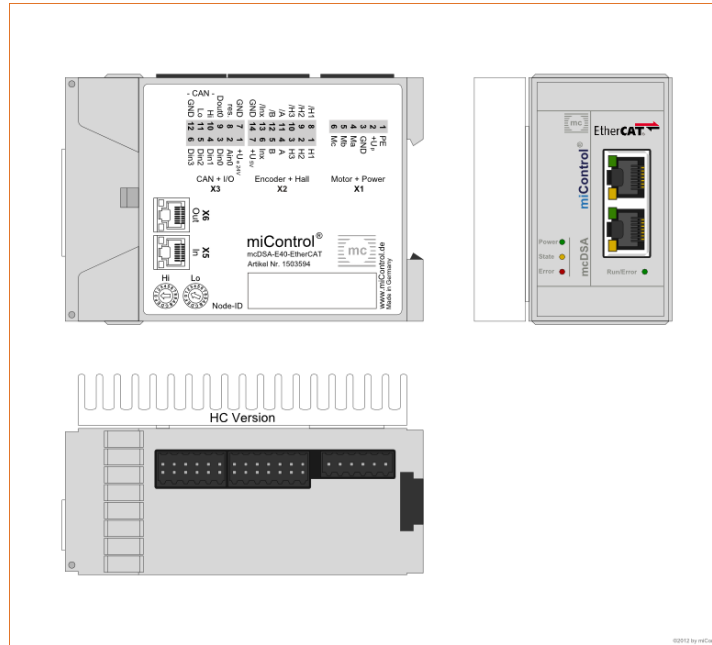
Leistung	
Versorgungsspannung Elektronik Ue	9..30 V
Stromaufnahme Elektronik @ Ue=24V (Bus nicht angeschlossen)	typ. 80 mA
Versorgungsspannung Leistung Up	9..60 V
Maximaler Ausgangsstrom	30 A
Ausgangsspannung	90% Up
PWM-Frequenz	25, 32*, 50 kHz
Min. Anschlussinduktivität	200 µH
Mechanische Daten	
Abmessungen LxBxH (HC Version)	110 x 45(62) x 77 mm
Gewicht (HC Version)	170 (370) g
Umgebung	
Schutzart	IP20
Temperaturbereich	0..70 °C
Luftfeuchtigkeit (nicht kondensierend)	5..85 %
Drehgeber	
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
Hall-Sensoren	
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
Digitale Eingänge	
Anzahl	4 (Din0..3)
Low-Schaltswelle	-30..5 V
High-Schaltswelle	6..30 V
Digitale Ausgänge	
Anzahl	1 (Dout0)
Dauerausgangsstrom	2.5 A
Lasten	resistiv, induktiv

* Standardwert

Weitere technische Daten finden Sie im mcManual.

Ausgangsspannung	Versorgungsspannung Elektronik Ue
Signal-Typ	plusschaltend, kurzschlussfest
Analoge Eingänge	
Anzahl	1 (Ain0)
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
EtherCAT	
Typ	EtherCAT Slave
Physikal Layer	100 Base-Tx EtherCAT
Bus Controller	ET1100
Max. Baudrate	100 Mbit/s
Anzahl der Ports	2xRJ45 (In,Out)
Protokoll	CoE (CANopen over EtherCAT)

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
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	res.	Reserviert
9	Dout0	Digitaler Ausgang 0
10	CAN Hi	CAN High
11	CAN Lo	CAN Low
12	CAN GND	CAN Ground

X5	EtherCAT - In Port
X6	EtherCAT - Out Port