

Antriebsregler

mcDSA-E40-RS232

Artikelnummer: 1503592 (HC Version 1503597)

Technische Daten

Leistung	
Versorgungsspannung Elektronik Ue	9..30 V
Stromaufnahme Elektronik @ Ue=24V (Bus nicht angeschlossen)	typ. 55 mA
Versorgungsspannung Leistung Up	9..60 V
Maximaler Ausgangsstrom	30 A
Ausgangsspannung	90% Up
PWM-Frequenz	25, 32*, 50 kHz
Min. Anschlussinduktivität	200 uH
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

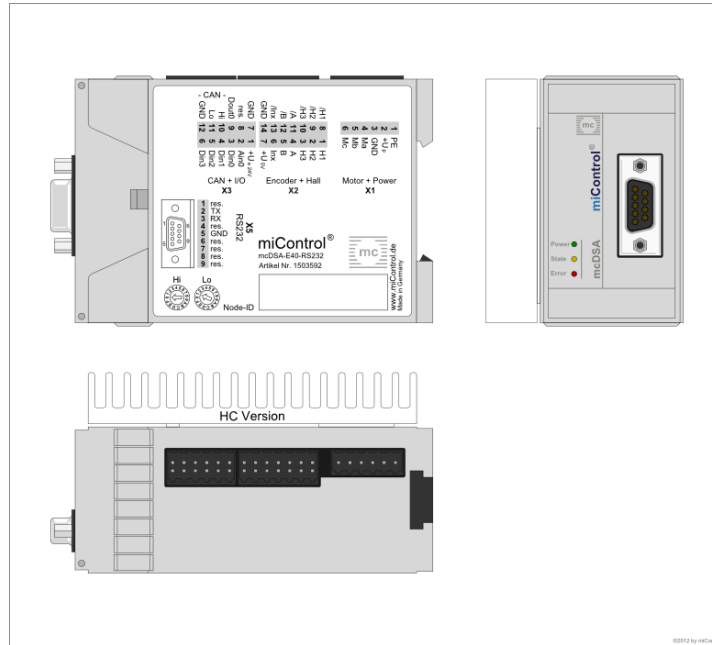
* Standardwert

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
RS232	
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
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 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