

Antriebsregler

mcDSA-E45-Modul

Artikelnummer: 1503601

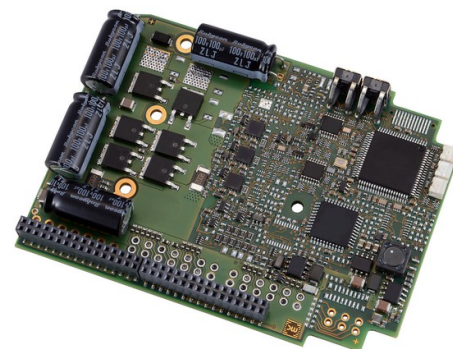


Abbildung ähnlich

Technische Daten

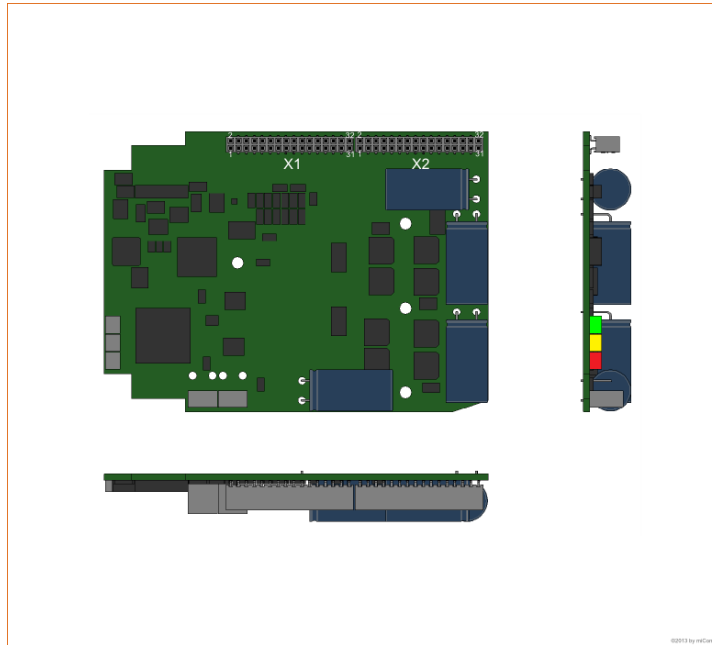
Leistung	
Versorgungsspannung Elektronik Ue	9..30 V
Stromaufnahme Elektronik @ Ue=24V	typ. 60 mA
Versorgungsspannung Leistung Up	9..60 V
Maximaler Ausgangsstrom	50 A
Ausgangsspannung	100% Up
PWM-Frequenz	25, 32*, 50 kHz
Min. Anschlussinduktivität	200 uH
Mechanische Daten	
Abmessungen LxBxH	97.5 x 71 x 13 mm
Gewicht	55 g
Umgebung	
Schutzart	IP00
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	8 (Din0..7)
Low-Schaltswelle	-30..5 V
High-Schaltswelle	8..30 V
Digitale Ausgänge	
Anzahl	2 (Dout0..1)
Dauerausgangsstrom	2.5 A
Lasten	resistiv, induktiv
Ausgangsspannung	Versorgungsspannung

* Standardwert

Weitere technische Daten finden Sie im mcManual.

	Elektronik Ue
Signal-Typ	plusschaltend, kurzschlussfest
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

Schema



Klemmenbelegung

X1	Hall-Sensoren, Drehgeber, I/O's und CAN	
1	CAN Hi	CAN High
2	CAN Lo	CAN Low
3	Din6	Digitaler Eingang 6
4	Din7	Digitaler Eingang 7
5	Din4	Digitaler Eingang 4
6	Din5	Digitaler Eingang 5
7	Din2	Digitaler Eingang 2
8	Din3	Digitaler Eingang 3
9	Din0	Digitaler Eingang 0
10	Din1	Digitaler Eingang 1
11	Ain0	Analoger Eingang 0
12	Ain1	Analoger Eingang 1
13	SpiMISO	mcSPI Master In Slave Out
14	Spi/SS	mcSPI Slave Select
15	SpiMOSI	mcSPI Master Out Slave In
16	SpiSCK	mcSPI Clock
17	Rx0	UART0 Receive Signal
18	Tx0	UART0 Transmit Signal
19	Erw1	mcSPI Erweiterungssignal 1
20	Erw2	mcSPI Erweiterungssignal 2
21	Inx	Inkrementalgeber - Index
22	/Inx	Inkrementalgeber - Index negiert
23	B	Inkrementalgeber - Spur B
24	/B	Inkrementalgeber - Spur B negiert
25	A	Inkrementalgeber - Spur A
26	/A	Inkrementalgeber - Spur A negiert
27	H3	Hallsensorsignal 3
28	/H3	Hallsensorsignal 3 negiert
29	H2	Hallsensorsignal 2
30	/H2	Hallsensorsignal 2 negiert
31	H1	Hallsensorsignal 1
32	/H1	Hallsensorsignal 1 negiert
X2	Motor	
1	+U5V	5V Geberversorgung
2	GND	Masse Geberversorgung

3	Dout0	Digitaler Ausgang 0
4	Dout1	Digitaler Ausgang 1
5	+Ue24V	Versorgungsspannung Elektronik
6	+Ue24V	Versorgungsspannung Elektronik
7	res.	Reserviert
8	res.	Reserviert
9	res.	Reserviert
10	res.	Reserviert
11	Mc	Motorphase C
12	Mc	Motorphase C
13	Mc	Motorphase C
14	Mc	Motorphase C
15	Mb	Motorphase B
16	Mb	Motorphase B
17	Mb	Motorphase B
18	Mb	Motorphase B
19	Ma	Motorphase A
20	Ma	Motorphase A
21	Ma	Motorphase A
22	Ma	Motorphase A
23	GND	Masse Leistung und Elektronik
24	GND	Masse Leistung und Elektronik
25	GND	Masse Leistung und Elektronik
26	GND	Masse Leistung und Elektronik
27	+Up	Versorgungsspannung Leistung
28	+Up	Versorgungsspannung Leistung
29	+Up	Versorgungsspannung Leistung
30	+Up	Versorgungsspannung Leistung
31	PE	Potentialausgleich
32	PE	Potentialausgleich