

Antriebsregler

mcDSA-E65-EtherCAT

Artikelnummer: 1505900



Abbildung ähnlich

Technische Daten

| Leistung | |
|---|------------------------------|
| Versorgungsspannung Elektronik Ue | 9..30 V |
| Stromaufnahme Elektronik @ Ue=24V (Bus nicht angeschlossen) | typ. 70 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 | 74 x 45.5 x 36 mm |
| Gewicht | 65 g |
| Umgebung | |
| Schutzart | IP20 |
| Temperaturbereich | 0..70 °C |
| Luftfeuchtigkeit (nicht kondensierend) | 5..85 % |
| Drehgeber | |
| Signale | A,B,Inx |
| Max. Frequenz pro Spur | 100 kHz |
| Eingangssignal | 5 V |
| Signal-Typ | open collector, single ended |
| Hall-Sensoren | |
| Signale | H1,H2,H3 |
| Max. Frequenz pro Spur | 10 kHz |
| Eingangssignal | 5 V |
| Signal-Typ | open collector, single ended |
| Digitale Eingänge | |
| Anzahl | 3 (Din0..2) |
| Low-Schaltswelle | -10..5 V |
| High-Schaltswelle | 6..30 V |
| Bemerkung | Din2 parallel zu Dout0 |
| Digitale Ausgänge | |
| Anzahl | 1 (Dout0) |

* Standardwert

Weitere technische Daten finden Sie im mcManual.

| Dauerausgangsstrom | 1.5 A |
|---------------------|-----------------------------------|
| Lasten | resistiv, induktiv |
| Ausgangsspannung | Versorgungsspannung Elektronik Ue |
| Signal-Typ | plusschaltend, kurzschlussfest |
| Bemerkung | Dout0 parallel zu Din2 |
| Analoge Eingänge | |
| Anzahl | 1 (Ain0) |
| 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 |
| 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



©2012 by miControl

Klemmenbelegung

| X1 | Hall-Sensoren, Drehgeber, I/O's und CAN | |
|----|---|---|
| 1 | GND | Masse Geberversorgung |
| 2 | +U5V | 5V Geberversorgung |
| 3 | B | Inkrementalgeber - Spur B |
| 4 | A | Inkrementalgeber - Spur A |
| 5 | H3/Inx | Hallsensorsignal 3 / Inkrementalgeber - Index |
| 6 | H2 | Hallsensorsignal 2 |
| 7 | H1 | Hallsensorsignal 1 |
| 8 | CAN Lo | CAN Low |
| 9 | CAN Hi | CAN High |
| 10 | Din2/Dout0 | Digitaler Eingang 2 / Digitaler Ausgang 0 |
| 11 | Din1 | Digitaler Eingang 1 |
| 12 | Din0 | Digitaler Eingang 0 |
| 13 | Ain0 | Analoger Eingang 0 |
| 14 | GND | Masse Elektronik |
| 15 | +Ue | Versorgungsspannung Elektronik |
| X2 | Motor | |
| 1 | +Up | Versorgungsspannung Leistung |
| 2 | GND | Masse Leistung |
| 3 | Ma | Motorphase A |
| 4 | Mb | Motorphase B |
| 5 | Mc | Motorphase C |
| 6 | res. | Reserviert |
| X3 | EtherCAT - In Port | |
| X4 | EtherCAT - Out Port | |