

## Antriebsregler

**mcDSA-S60-EtherCAT**

Artikelnummer: 1504917

**Technische Daten**

<b>Leistung</b>	
Versorgungsspannung Elektronik U <sub>e</sub>	9..30 V
Versorgungsspannung Leistung U <sub>p</sub>	9..60 V
Maximaler Ausgangsstrom	10 A
Ausgangsspannung	85% U <sub>p</sub>
PWM-Frequenz	25, 32, 50* kHz
Min. Anschlussinduktivität	200 µH
<b>Mechanische Daten</b>	
Abmessungen LxBxH	74 x 45.5 x 36 mm
Gewicht	65 g
<b>Umgebung</b>	
Schutzart	IP20
Temperaturbereich	0..70 °C
Luftfeuchtigkeit (nicht kondensierend)	5..85 %
<b>Digitale Eingänge</b>	
Anzahl	3 (Din0..2)
Low-Schaltswelle	-30..5 V
High-Schaltswelle	6..30 V
<b>Analoge Eingänge</b>	
Anzahl	1 (Ain0)
Signal-Typ	0..10V, 12 Bit, single ended
<b>CAN-Bus</b>	
Protokoll	DS301
Geräteprofil	DS402
Max. Baudrate	1 Mbit/s
CAN Spezifikation	2.0B
Galvanisch getrennt	nein
<b>EtherCAT</b>	
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)

\* Standardwert

Weitere technische Daten finden Sie im mcManual.



## Schema



©2012 by miControl

## Klemmenbelegung

X1 I/O's und CAN		
1	GND	Masse Geberversorgung
2	+U5V	5V Geberversorgung
3	res.	Reserviert
4	res.	Reserviert
5	res.	Reserviert
6	res.	Reserviert
7	res.	Reserviert
8	CAN Lo	CAN Low
9	CAN Hi	CAN High
10	Din2	Digitaler Eingang 2
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	Md	Motorphase D
X3 EtherCAT - In Port		
X4 EtherCAT - Out Port		