miControl®

Antriebsregler

mcDSA-E40-EtherCAT-HC

Artikelnummer: 1511120



Abbildung ähnlich

Technische Daten

Versorgungsspannungen				
Versorgungsspannung Elektronik Ue*1	930 V			
Stromaufnahme Elektronik@ Ue=24V*2	typ. 80 mA			
Versorgungsspannung Leistung Up*3	960 V			
Ausgangsstrom				
Maximaler Ausgangsstrom	30 A			
Dauerausgangsstrom @ Up=24V*4	12 A			
Dauerausgangsstrom @ Up=48V*4	12 A			
PWM				
Ausgangsspannung	90% Up			
PWM-Frequenz	25, 32*⁵, 50 kHz			
Mechanische Daten				
Abmessungen LxBxH	110 x 61 x 77 mm			
Gewicht	357 g			
Umgebung				
Schutzart	IP20			
Umgebungstemperatur (Betrieb)	-2570 °C			
Umgebungstemperatur (Lagerung)	-2585 °C			
Luftfeuchtigkeit (nicht kondensierend)	590 %			
CAN-Bus				
Protokoll	DS301			
Geräteprofil	DS402			
Max. Baudrate	1 Mbit/s			
CAN Spezifikation	2.0B			
Galvanisch getrennt	nein			
EtherCAT				
Тур	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)			

Geberversorgung (Drehgeber/Hall)		
Ausgangsspannung	5 V	
Maximaler Ausgangsstrom	0.2 A	
Drehgeber		
Тур	inkremental	
Signale	A,/A,B,/B,Inx,/Inx	
Max. Frequenz pro Spur	500 kHz	
Eingangssignal (24V tolerant)	05 V	
Signal-Typ	differentiell, open collector, single ended	
Hall-Sensoren		
Signale	H1,/H1,H2,/H2,H3,/H3	
Max. Frequenz pro Spur	10 kHz	
Eingangssignal (24V tolerant)	05 V	
Signal-Typ	differentiell, open collector, single ended	
Digitale Eingänge		
Anzahl - digitale Eingänge	4 (Din03)	
Low-Pegel	05 V	
High-Pegel	830 V	
Digitale Ausgänge		
Anzahl	1 (Dout0)	
Dauerausgangsstrom	1.5 A	
Lasten	resistiv, induktiv	
Ausgangsspannung	Versorgungsspannung Elektronik Ue	
Signal-Typ	plusschaltend	
Analoge Eingänge		
Anzahl	1 (Ain0)	
Signal-Typ	010 V, 12 Bit, single ended	

keine Garantie, da der Wert empirisch ermittelt wurde, bitte beachten Sie die Applikation Notes zur Ermittlung des Dauerstromes
** Standardwert

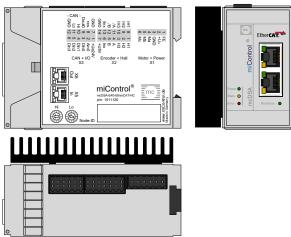
Weitere technische Daten finden Sie im mcManual.



^{*}¹ Kein Verpolungsschutz, die Zerstörungsgrenze liegt bei Überspannung von >= 33V oder kurzfristige Spitzenspannung von 37V < 1s
*² Endstufe aus, 5V Ausgang (Geberversorgung) ist unbelastet
*³ Kein Verpolungsschutz, die Zerstörungsgrenze liegt bei Überspannung von >= 80V
*⁴ Anschlusskabel mit maximal möglichem Leitungsquerschnitt, PWM-Frequenz 32 kHz, Umgebungstemperatur 40 °C (t >40 °C Derating), Effektivstrom: 12 A → 9.8

miControl®

Schema





Klemmenbelegung

X1	Motor	
1	FE	Funktionserde
2	+Up	
3	GND	Versorgungsspannung Leistung
4	Ma	Masse Leistung
5	Mb	Motorphase A
6	Mc	Motorphase B
X2		Motorphase C
1	Hall-Sensoren und H1	
2	H2	Hallsensorsignal 1 Hallsensorsignal 2
3		
4	H3 A	Hallsensorsignal 3
	В	Inkrementalgeber - Spur A
5	_	Inkrementalgeber - Spur B
6	Inx	Inkrementalgeber - Index
7	+U5V	5V Ausgangsspannung für Geberversorgung Sensoren: Drehgeber, Hall
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 für Geberversorgung Bemerkung: nicht mit Anlagenmasse verbinden
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	Masse für CAN
X5	EtherCAT - In Port	
-	In	In
X6	EtherCAT - Out Po	rt
-	Out	Out

