Antriebsregler

mcDS-i3-25cXX

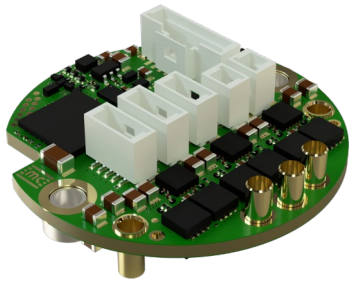


Abbildung ähnlich

1. Technische Daten

Leistungsstufe						
Name	**Symbol**	**Beschreibung**	**min.**	**Wert**	**max.**	**Einheit**
U_p Ma, Mb, Mc	U_p	Versorgungsspannung Leistung	10	-	60	V
	I_{out_MAX}	Maximaler Ausgangsstrom	-	-	25	A
	U_{out}	Ausgangsspannung	-	-	97	% U_p
	F_{PWM}	PWM-Frequenz	-	40	-	kHz
	η_p	Effizienz	-	typ. 98	-	%
• I_{out_CONT} gilt für eine maximale Umgebungstemperatur von 40°C.						

Versorgung-Elektronik						
Name	**Symbol**	**Beschreibung**	**min.**	**Wert**	**max.**	**Einheit**
U_e	U_e	Versorgungsspannung Elektronik	10	24	30	V
	$U_{e_WO_DOUT}$	Versorgungsspannung Elektronik für Geräte ohne DOUT	10	24	60	V
	I_e	Versorgungsstrom Elektronik bei U_e=24V	-	typ. 70	-	mA
• I_e gilt für nicht verbundene DOUTs und nicht verbundene HALL/Encoder.						

Ink.-Encoder und Hall-Sensoren						
Name	**Symbol**	**Beschreibung**	**min.**	**Wert**	**max.**	**Einheit**
INC-A, INC-B, INC-INX, H1, H2, H3	$U_{INC_HALL_LOW}$	Eingangssignal: Low-Zustand	0	-	1.2	V
	$U_{INC_HALL_HIGH}$	Eingangssignal: High-Zustand	3.5	-	5.0	V
	R_{INC_HALL}	Eingangswiderstand	-	1	-	kΩ
	F_{INC}	Eingangsfrequenz INC-Encoder	-	-	500	kHz
	F_{HALL}	Eingangsfrequenz Hall-Sensoren	-	-	10	kHz
	VDD_{INC}	5V Ausgangsspannung für INC-Encoder-Versorgung	4.9	5.1	5.3	V
	VDD_{HALL}	5V Ausgangsspannung für Hall-Versorgung	4.9	5.1	5.3	V
	I_{VDD_INC} I_{VDD_HALL}	Summierter Ausgangsstrom für INC-Encoder und Hall-Sensoren	-	-	190	mA
• Interne 1-kΩ-Pull-U_p-Widerstände gegen VDD_{INC} an den Encoder-Eingängen. • Interne 1-kΩ-Pull-U_p-Widerstände gegen VDD_{HALL} an den Hall-Eingängen. • Das Referenzpotential ist VSS_{INC} und VSS_{HALL}.						

Digitale Eingänge						
Name	**Symbol**	**Beschreibung**	**min.**	**Wert**	**max.**	**Einheit**
DIN0, DIN1, DIN2, DIN3, STO-A, STO-B	U_{DIN_LOW}	Eingangssignal: Low-Zustand	0	-	5	V
	U_{DIN_HIGH}	Eingangssignal: High-Zustand	9	-	30	V
	R_{DIN}	Eingangswiderstand	-	24.1	-	kΩ
• Das Referenzpotential ist GND.						

Digitale Ausgänge						
Name	**Symbol**	**Beschreibung**	**min.**	**Wert**	**max.**	**Einheit**
DOUT0-BR, DOUT1	U_{DOUT_HIGH}	Ausgangsspannung: High-Zustand	0	-	U_e	
	I_{DOUT_HIGH}	Ausgangsstrom: High-Zustand	-	-	700	mA
• Das Referenzpotential ist GND. • DOUT0-BR verfügt über eine Freilaufdiode gegen GND. • DOUT0-BR Last: ohmisch, induktiv • DOUT1 Last: ohmisch • Die Ausgänge schalten zu U_e.						

miControl® GmbH
Chausseestraße 34
14979 Großbeeren (bei Berlin)
Web: www.miControl.de e-mail: info@miControl.de Tel.:+49 (3379) 312 59-0 Fax:+49 (3379) 312 59-19

Copyright 2026 by miControl® - Änderungen und Irrtümer vorbehalten - PV2.02.00.00 / DV1.00.00.03

Analoge Eingänge						
Name	**Symbol**	**Beschreibung**	**min.**	**Wert**	**max.**	**Einheit**
MT, AIN	U_{MT}	Eingangssignal	0	-	2.047	V
	U_{AIN}	Eingangssignal	0	-	10.24	V
	R_{MT}	Eingangswiderstand	-	1.5	-	kΩ
	R_{AIN}	Eingangswiderstand	-	15	-	kΩ

- MT: Temp. sensor KTY84-130, PT1000.
- MT, AIN Toleranz = 3%
- Das Referenzpotential für MT ist VSS_{MT}.
- Das Referenzpotential für AIN ist VSS.

Magnetchip-Encoder		
Name	**Beschreibung**	**Wert**
MCHIP-ENC	Auflösung	15 Bit
	Magnet	Neodym-Legierung (N35) Ø 6 mm x 2.5 mm
	Luftspalt zwischen Magnet und Sensor	typ. 1 mm
	Genauigkeit der radialen Positionierung	0.5 mm

- Ein typischer Magnet ist ein Zylinder aus einer Neodym-Legierung (N35) mit einem Durchmesser von 6 mm und einer Höhe von 2,5 mm, der in eine Aluminiumwelle eingesetzt ist. Der typische Luftspalt zwischen Magnet und Sensor beträgt zwischen 1 mm und 2 mm . Um eine gute Messlinearität zu gewährleisten, muss der Sensor mit einer radialen Genauigkeit von typischerweise 0,5 mm positioniert werden.

CAN-Schnittstelle		
Name	**Beschreibung**	**Wert**
CAN-Hi, CAN-Lo	Protokoll	CANopen DS301
	Geräteprofil	DS402 und miControl
	CAN Spezifikation	2.0.B
	Max. Baudrate	1 Mbit/s
	Galvanisch getrennt	nein

Umgebung		
Name	**Beschreibung**	**Wert**
ENV	Schutzart	IP00
	Umgebungstemperatur - Betrieb	-40 .. 105 °C
	Umgebungstemperatur - Lagerung	-40 .. 70 °C
	Verschmutzungsgrad	1
	Luftfeuchtigkeit	5 .. 90 % (nicht kondensierend)

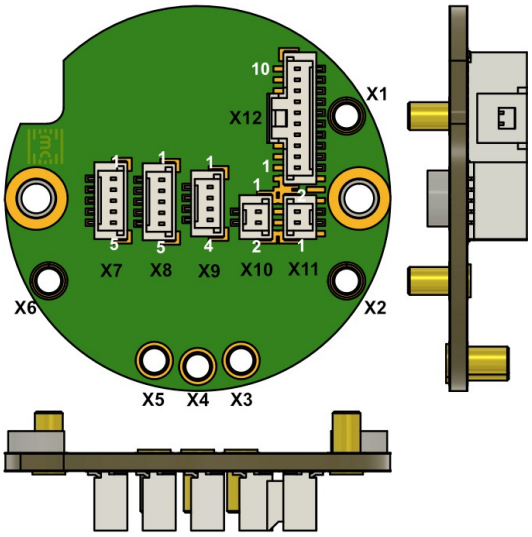
Mechanische Daten		
Name	**Beschreibung**	**Wert**
MECH	Abmessungen Ø x H	35 x 10.8 mm
	Gewicht	7.5 g

Weitere technische Daten finden Sie im mcManual.

miControl® GmbH
Chausseestraße 34
14979 Großbeeren (bei Berlin)
Web: www.miControl.de *e-mail:* info@miControl.de *Tel.:*+49 (3379) 312 59-0 *Fax:*+49 (3379) 312 59-19

Copyright 2026 by miControl® - Änderungen und Irrtümer vorbehalten - PV2.02.00.00 / DV1.00.00.03

1. Schema



2. Klemmenbelegung

X1	Versorgung	
1	U_e	Versorgungsspannung Elektronik

X2	Versorgung	
1	U_p	Versorgungsspannung Leistung

X3	Motor	
1	Ma	Motorphase A

X4	Motor	
1	Mb	Motorphase B

X5	Motor	
1	Mc	Motorphase C

X6	Versorgung	
1	GND	Masse

X7	Drehgeber	
1	INC-A	Inkrementalgeber - Spur A
2	INC-B	Inkrementalgeber - Spur B
3	INC-INX	Inkrementalgeber - Index
4	VDD_{INC}	5V Ausgangsspannung für INC-Encoder-Versorgung
5	VSS_{INC}	Masse für INC-Encoder-Versorgung

X8	Hall	
1	H1	Halleingang 1
2	H2	Halleingang 2
3	H3	Halleingang 3
4	VDD_{HALL}	5V Ausgangsspannung für Hall-Versorgung
5	VSS_{HALL}	Masse für Hall-Versorgung

X9	Bremse,Temperatur	
1	DOUT0-BR	Digitaler Ausgang 0 / Haltebremse
2	VSS_{BR}	Masse für Digitaler Ausgang 0 / Haltebremse
3	MT	Eingang externe Motortemperatur (KTY84-130, PT1000)
4	VSS_{MT}	Masse externe Motortemperatur (KTY84-130, PT1000)

X10	CAN	
1	CAN-Hi	CAN-Schnittstelle für externe Anschlüsse
2	CAN-Lo	CAN-Schnittstelle für externe Anschlüsse

X11	CAN	
1	CAN-Hi	CAN-Schnittstelle für externe Anschlüsse
2	CAN-Lo	CAN-Schnittstelle für externe Anschlüsse

X12	I/O's	
1	res.	Reserviert
2	AIN	Analoger Eingang
3	res.	Reserviert
4	DIN0	Digitaler Eingang 0
5	DIN1	Digitaler Eingang 1
6	DIN2	Digitaler Eingang 2
7	DIN3	Digitaler Eingang 3
8	res.	Reserviert
9	DOUT0-BR	Digitaler Ausgang 0 / Haltebremse
10	DOUT1	Digitaler Ausgang 1

miControl® GmbH
Chausseestraße 34
14979 Großbeeren (bei Berlin)
Web: www.miControl.de e-mail: info@miControl.de Tel.:+49 (3379) 312 59-0 Fax:+49 (3379) 312 59-19

Copyright 2026 by miControl® - Änderungen und Irrtümer vorbehalten - PV2.02.00.00 / DV1.00.00.03