

Antriebsregler mcDSA-B55-Lp

Artikelnummer: 1514047

Zulassung:



Abbildung ähnlich

Technische Daten

Absolut max. Rating (Zerstörungsgrenzen)	
Versorgungsspannung Leistung Up kein Verpolungsschutz	80 V
Dauerspannung Elektronikversorgung Ue kein Verpolungsschutz	33 V
Kurzfristige Spitzenspannung < 1s Ue kein Verpolungsschutz	37 V
Leistung	
Versorgungsspannung Elektronik Ue	9..30 V
Stromaufnahme Elektronik@ Ue=24V ^{*2}	typ. 40 mA
Versorgungsspannung Leistung Up	9..60 V
Maximaler Ausgangsstrom	50 A
Dauerausgangsstrom (zertifiziert UL) ^{*3} @Up ≤ 24V	9.5 A
@Up ≤ 60V	9 A
Dauerausgangsstrom (nicht zertifiziert) ^{*4} @Up ≤ 24V	11 A
@Up ≤ 48V	10 A
PWM	
Ausgangsspannung	100% Up
PWM-Frequenz	12.5, 25 ^{*5} kHz
Mechanische Daten	
Abmessungen LxBxH	70 x 50 x 19 mm
Gewicht	45 g
Umgebung	
Schutzart	IP00
Umgebungstemperatur (Betrieb) (zertifiziert UL)	-40..40 °C
Umgebungstemperatur (Betrieb) (nicht zertifiziert)	-40..70 °C
Umgebungstemperatur (Lagerung)	-40..85 °C
Luftfeuchtigkeit (nicht kondensierend)	5..90 %
CAN-Bus	
Protokoll	DS301
Max. Baudrate	1 Mbit/s
CAN Spezifikation	2.0B
Galvanisch getrennt	nein

Geberversorgung (Hall-Sensoren)	
Ausgangsspannung	5 V
Maximaler Ausgangsstrom	0.2 A
Hall-Sensoren	
Signale	H1,H2,H3
Max. Frequenz pro Spur	10 kHz
Eingangssignal	0..5 V
Signal-Typ	open collector, single ended
Digitale Eingänge	
Anzahl - digitale Eingänge	4 (Din0..3)
Low-Pegel	0..5 V
High-Pegel	8..30 V
Digitale Ausgänge	
Anzahl	4 (Dout0..3)
Dauerausgangsstrom (zertifiziert UL)	0.3 A
Lasten	resistiv, induktiv
Ausgangsspannung	Versorgungsspannung Elektronik Ue
Signal-Typ	plusschaltend
Analoge Eingänge	
Anzahl	2 (Ain0..1)
Signal-Typ	+/- 10V, 12 Bit, differentiell

^{*1} Die zertifizierten Leistungsdaten sind zu beachten (siehe UL Instruction Note)

^{*2} Endstufe aus, 5V Ausgang (Geberversorgung) ist unbelastet

^{*3} Anschlusskabel mit maximal möglichem Leitungsquerschnitt, PWM-Frequenz 32 kHz, Umgebungstemperatur 40 °C, I/O's und 5V Ausgang belastet, Effektivstrom: 9.5 A → 7.7 Aeff, 9 A → 7.3 Aeff

^{*4} Anschlusskabel mit maximal möglichem Leitungsquerschnitt, PWM-Frequenz 32 kHz, Umgebungstemperatur 40 °C, I/O's und 5V Ausgang unbelastet, Effektivstrom: 11 A → 9 Aeff, 10 A → 8.2 Aeff

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

^{*5} Standardwert

Weitere technische Daten finden Sie im mcManual.



miControl® GmbH

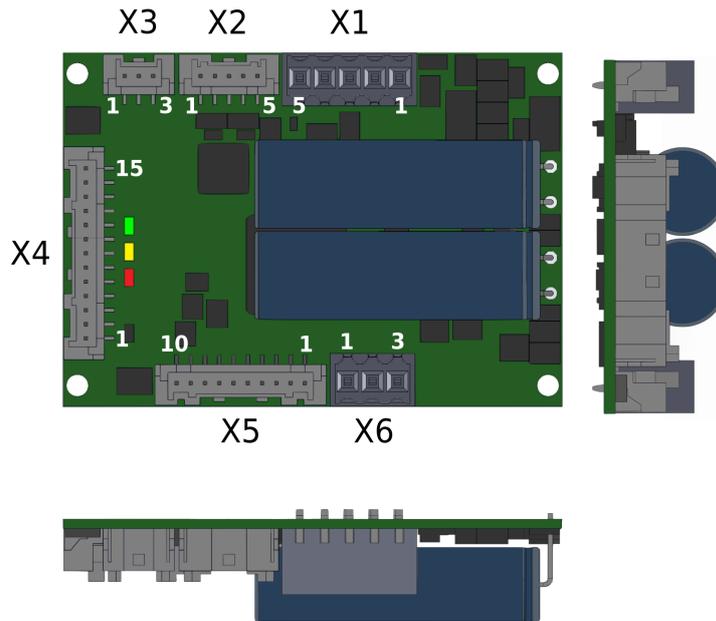
Chausseestraße 34

14979 Großbeeren (bei Berlin)

Copyright 2023 by miControl® - Änderungen und Irrtümer vorbehalten
mcDSA-B55-Lp - PV1.11.00.00 / DV1.00.00.07

Web: www.miControl.de e-mail: info@miControl.de Tel.: +49 (3379) 312 59-0 Fax: +49 (3379) 312 59-19

Schema



© 2021 by miControl

Klemmenbelegung

X1	Versorgung	
1	FE	Funktionserde
2	+Up	Versorgungsspannung Leistung
3	GND	Masse Leistung
4	+Ue24V	Versorgungsspannung Elektronik
5	GND	Masse Elektronik
X2	Analoge Eingänge	
1	+Ain0	Analoger Eingang 0, Plus
2	-Ain0	Analoger Eingang 0, Minus
3	+Ain1	Analoger Eingang 1, Plus
4	-Ain1	Analoger Eingang 1, Minus
5	res.	Reserviert
X3	CAN-Bus	
1	CAN Hi	CAN High
2	CAN Lo	CAN Low
3	res.	Reserviert
X4	Digitale Eingänge/Ausgänge	
1	res.	Reserviert
2	Din0	Digitaler Eingang 0
3	Din1	Digitaler Eingang 1
4	Din2	Digitaler Eingang 2
5	Din3	Digitaler Eingang 3
6	res.	Reserviert
7	res.	Reserviert
8	res.	Reserviert
9	res.	Reserviert
10	Dout0	Digitaler Ausgang 0
11	Dout1	Digitaler Ausgang 1
12	Dout2	Digitaler Ausgang 2
13	Dout3	Digitaler Ausgang 3

X5	Hall-Sensoren und Drehgeber	
1	H1	Hallsensorsignal 1
2	H2	Hallsensorsignal 2
3	H3	Hallsensorsignal 3
4	res.	Reserviert
5	res.	Reserviert
6	res.	Reserviert
7	res.	Reserviert
8	res.	Reserviert
9	+U5V	5V Ausgangsspannung für Geberversorgung Sensoren: Drehgeber, Hall
10	GND	Masse für Geberversorgung Bemerkung: nicht mit Anlagenmasse verbinden
X6	Motor	
1	Ma	Motorphase A
2	Mb	Motorphase B
3	Mc	Motorphase C