

# Antriebsregler

## mcDSA-E30-Modul-HC

Artikelnummer: 1514728

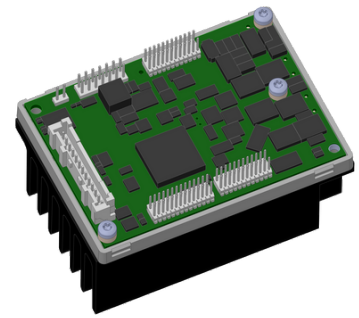
 Zulassung:  \*1  
E475093


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	18..30 V
Stromaufnahme Elektronik@ Ue=24V <sup>*2</sup>	typ. 45 mA
Versorgungsspannung Leistung Up	9..60 V
Maximaler Ausgangsstrom	40 A
Dauerausgangsstrom (zertifiziert UL) <sup>*3</sup> @Up ≤ 60V	22.6 A
Dauerausgangsstrom (nicht zertifiziert) <sup>*4</sup> @Up ≤ 24V @Up ≤ 48V	27 A 26 A
PWM	
Ausgangsspannung	90% Up
PWM-Frequenz	25, 32 <sup>*5</sup> , 50 kHz
Mechanische Daten	
Abmessungen LxBxH	74 x 53 x 40 mm
Gewicht	168 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
Geräteprofil	DS402
Max. Baudrate	1 Mbit/s
CAN Spezifikation	2.0B
Galvanisch getrennt	nein

\*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 (asymmetrisch), Umgebungstemperatur 40 °C, I/O's und 5V Ausgang belastet, Effektivstrom: 22.6 A → 18.5 Aeff

\*4 Anschlusskabel mit maximal möglichem Leitungsquerschnitt, PWM-Frequenz 32 kHz (asymmetrisch), Umgebungstemperatur 40 °C, I/O's und 5V Ausgang unbelastet, Effektivstrom: 27 A → 22 Aeff, 26 A → 21.2 Aeff

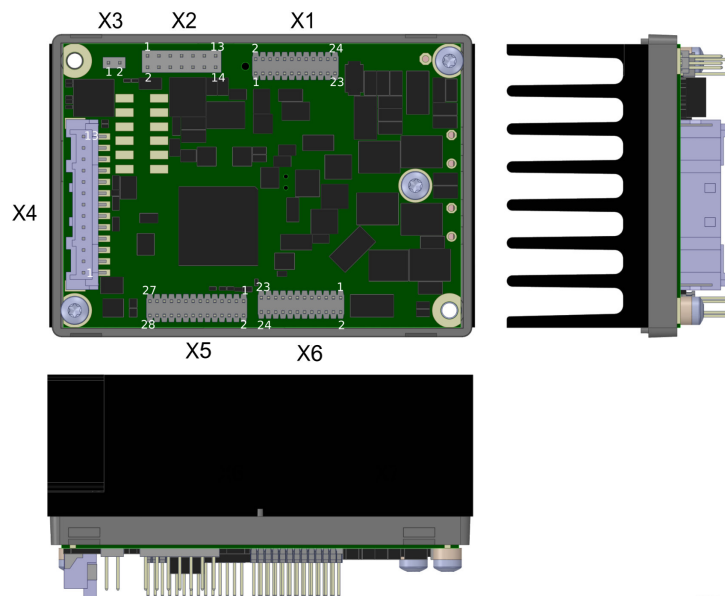
keine Garantie, da der Wert empirisch ermittelt wurde, bitte beachten Sie die Applikation Notes zur Ermittlung des Dauerstromes

\*5 Standardwert

Weitere technische Daten finden Sie im mcManual.

Geberversorgung (Hall)	
Ausgangsspannung	5 V
Maximaler Ausgangsstrom	0.05 A
Geberversorgung (Drehgeber)	
Ausgangsspannung	5 V
Maximaler Ausgangsstrom	0.2 A
Drehgeber	
Typ	inkremental
Signale	A,/A,B,/B,Inx,/Inx
Max. Frequenz pro Spur	500 kHz
Eingangssignal	0..5 V
Signal-Typ	differenziell, open collector, single ended
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	8 (Din0..7)
Low-Pegel	0..5 V
High-Pegel	8..30 V
Digitale Ausgänge	
Anzahl	3 (Dout0..2)
Dauerausgangsstrom (zertifiziert UL)	1 A
Dauerausgangsstrom (nicht zertifiziert)	1.5 A
Lasten Dout0..1	resistiv, niederinduktiv
Lasten Dout2	resistiv, induktiv
Ausgangsspannung	Versorgungsspannung Elektronik Ue
Signal-Typ	plusschaltend
Analoge Eingänge	
Anzahl	2 (Ain0..1)
Signal-Typ - Ain	0..10 V, 12 Bit, single ended

## Schema



©2021 by miControl

## Klemmenbelegung

X1	Versorgung	
1	GND	Masse Elektronik
2	GND	Masse Elektronik
3	GND	Masse Elektronik
4	GND	Masse Elektronik
5	+Ue24V	Versorgungsspannung Elektronik
6	+Ue24V	Versorgungsspannung Elektronik
7	+Ue24V	Versorgungsspannung Elektronik
8	+Ue24V	Versorgungsspannung Elektronik
9	GND	Masse Leistung
10	GND	Masse Leistung
11	GND	Masse Leistung
12	GND	Masse Leistung
13	GND	Masse Leistung
14	GND	Masse Leistung
15	GND	Masse Leistung
16	GND	Masse Leistung
17	+Up	Versorgungsspannung Leistung
18	+Up	Versorgungsspannung Leistung
19	+Up	Versorgungsspannung Leistung
20	+Up	Versorgungsspannung Leistung
21	+Up	Versorgungsspannung Leistung
22	+Up	Versorgungsspannung Leistung
23	+Up	Versorgungsspannung Leistung
24	+Up	Versorgungsspannung Leistung

X2	Drehgeber	
1	res.	Reserviert
2	res.	Reserviert
3	res.	Reserviert
4	res.	Reserviert
5	res.	Reserviert
6	GND	Masse für Geberversorgung Bemerkung: nicht mit Anlagenmasse verbinden
7	A	Inkrementalgeber - Spur A
8	/A	Inkrementalgeber - Spur A negiert
9	B	Inkrementalgeber - Spur B
10	/B	Inkrementalgeber - Spur B negiert
11	Inx	Inkrementalgeber - Index
12	/Inx	Inkrementalgeber - Index negiert
13	+5V	5V Ausgangsspannung für Geberversorgung Sensoren: Encoder, SSI
14	GND	Masse für Geberversorgung Bemerkung: nicht mit Anlagenmasse verbinden
X3	PT1000	
1	PT_A	PT_A
2	PT_B	PT_B
X4	I/O's	
1	Din7	Digitaler Eingang 7
2	Din0	Digitaler Eingang 0
3	Din1	Digitaler Eingang 1
4	Din2	Digitaler Eingang 2
5	Din3	Digitaler Eingang 3
6	Din4	Digitaler Eingang 4
7	Din5	Digitaler Eingang 5
8	Din6	Digitaler Eingang 6
9	Ain0	Analoger Eingang 0
10	Ain1	Analoger Eingang 1
11	Dout0	Digitaler Ausgang 0
12	Dout1	Digitaler Ausgang 1
13	Dout2	Digitaler Ausgang 2

## Klemmenbelegung

X5 Hall-Sensoren, Drehgeber, I/O's und CAN		
1	/SpiSS	mcSPI Slave Select
2	Erw2	mcSPI Erweiterungssignal 2
3	H1	Hallsensorsignal 1
4	Erw1	mcSPI Erweiterungssignal 1
5	H2	Hallsensorsignal 2
6	SpiCLK	mcSPI Clock
7	H3	Hallsensorsignal 3
8	SPIMOSI	mcSPI Master Out
9	+U5V	5V Ausgangsspannung für Geberversorgung Sensoren: Hall
10	Erw3	mcSPI Erweiterungssignal 3
11	GND	Masse für Geberversorgung Bemerkung: nicht mit Anlagenmasse verbinden
12	Erw4	mcSPI Erweiterungssignal 4
13	SpiMISO	mcSPI Master In
14	Erw5	mcSPI Erweiterungssignal 5
15	/Id3	Node-ID Bit 3 invertiert
16	/Id5	Node-ID Bit 5 invertiert
17	/Id2	Node-ID Bit 2 invertiert
18	/Id4	Node-ID Bit 4 invertiert
19	/Id7	Node-ID Bit 7 invertiert
20	/Id1	Node-ID Bit 1 invertiert
21	/Id6	Node-ID Bit 6 invertiert
22	/Id0	Node-ID Bit 0 invertiert
23	CAN Hi	CAN High
24	PWR LED	Power LED
25	CAN Lo	CAN Low
26	ERROR LED	Fehler LED
27	CAN GND	Masse für CAN
28	START LED	Start LED
X6 Motor		
1	Ma	Motorphase A
2	Ma	Motorphase A
3	Ma	Motorphase A
4	Ma	Motorphase A
5	Ma	Motorphase A
6	Ma	Motorphase A
7	Ma	Motorphase A
8	Ma	Motorphase A
9	Mb	Motorphase B
10	Mb	Motorphase B
11	Mb	Motorphase B
12	Mb	Motorphase B
13	Mb	Motorphase B
14	Mb	Motorphase B
15	Mb	Motorphase B
16	Mb	Motorphase B
17	Mc	Motorphase C
18	Mc	Motorphase C
19	Mc	Motorphase C
20	Mc	Motorphase C
21	Mc	Motorphase C
22	Mc	Motorphase C
23	Mc	Motorphase C
24	Mc	Motorphase C