

Antriebsregler

mcDSA-E35-PROFINET

Artikelnummer: 1514996


***1**
E475093


Abbildung ähnlich

Technische Daten

Versorgungsspannungen		PROFINET	
Versorgungsspannung Elektronik Ue ^{*2}	18..30 V	Typ	Slave
Stromaufnahme Elektronik@ Ue=24V ^{*3}	typ. 45 mA	Physikal Layer	100 Base-Tx
Versorgungsspannung Leistung Up ^{*4}	9..60 V	Max. Baudrate	100 Mbit/s
Ausgangsstrom		Anzahl der Ports	
Maximaler Ausgangsstrom	80 A	2xRJ45 (PORT1, PORT2)	
Dauerausgangsstrom (zertifiziert UL) ^{*5}		Geberversorgung (Drehgeber)	
@Up ≤ 24V	14.5 A	Ausgangsspannung	5 V
@Up ≤ 60V	12.2 A	Maximaler Ausgangsstrom	0.2 A
Dauerausgangsstrom (nicht zertifiziert) ^{*6}		Drehgeber	
@Up ≤ 24V	16 A	Typ	inkremental
@Up ≤ 48V	13 A	Signale	A./A,B./B,Inx./Inx
PWM		Max. Frequenz pro Spur	500 kHz
Ausgangsspannung	90% Up	Eingangssignal	0.5 V
PWM-Frequenz	25, 32 ^{*7} , 50 kHz	Signal-Typ	differentiell, open collector, single ended
Mechanische Daten		Hall-Sensoren	
Abmessungen LxBxH	78 x 74 x 49 mm	Signale	H1,H2,H3
Gewicht	141 g	Max. Frequenz pro Spur	10 kHz
Umgebung		Eingangssignal	0.5 V
Schutzzart	IP20	Signal-Typ	open collector, single ended
Umgebungstemperatur (Betrieb) (zertifiziert UL)	-40..40 °C	Digitale Eingänge	
Umgebungstemperatur (Betrieb) (nicht zertifiziert)	-40..70 °C	Anzahl - digitale Eingänge	8 (Din0..7)
Umgebungstemperatur (Lagerung)	-40..85 °C	Low-Pegel	0.5 V
Luftfeuchtigkeit (nicht kondensierend)	5..90 %	High-Pegel	8..30 V
CAN-Bus		Digitale Ausgänge	
Protokoll	DS301	Anzahl	3 (Dout0..2)
Geräteprofil	DS402	Dauerausgangsstrom (zertifiziert UL)	1 A
Max. Baudrate	1 Mbit/s	Lasten Dout0..1	resistiv, niederinduktiv
CAN Spezifikation	2.0B	Lasten Dout2	resistiv, induktiv
Galvanisch getrennt	nein	Ausgangsspannung	Versorgungsspannung Elektronik Ue
Geberversorgung (Hall)		Signal-Typ	plusschaltend
Ausgangsspannung	5 V	Analoge Eingänge	
Maximaler Ausgangsstrom	0.05 A	Anzahl	1 (Ain0)
		Signal-Typ - Ain	+/- 10V, 12 Bit, differentiell

^{*1} Die zertifizierten Leistungsdaten sind zu beachten (siehe UL Instruction Note)^{*2} Kein Verpolungsschutz, die Zerstörungsgrenze liegt bei Überspannung von >= 33V oder kurzfristige Spitzenspannung von 37V < 1s^{*3} Endstufe aus, 5V Ausgang (Geberversorgung) ist unbelastet^{*4} Kein Verpolungsschutz, die Zerstörungsgrenze liegt bei Überspannung von >= 80V^{*5} Anschlusskabel mit maximal möglichem Leitungsquerschnitt, PWM-Frequenz 32 kHz (asymmetrisch), Umgebungstemperatur 40 °C, I/O's und 5V Ausgang belastet, Effektivstrom: 14.5 A → 12 Aeff, 12.2 A → 10 Aeff^{*6} Anschlusskabel mit maximal möglichem Leitungsquerschnitt, PWM-Frequenz 32 kHz (asymmetrisch), Umgebungstemperatur 40 °C, I/O's und 5V Ausgang unbelastet, Effektivstrom: 16 A → 13 Aeff, 13 A → 10.6 Aeff

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

^{*7} Standardwert

Weitere technische Daten finden Sie im mcManual.



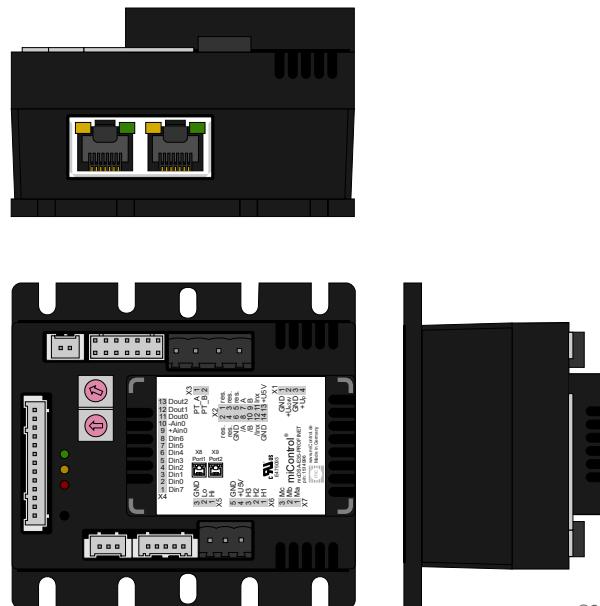
miControl® GmbH

Chausseestraße 34

14979 Großbeeren (bei Berlin)

Copyright 2025 by miControl® - Änderungen und Irrtümer vorbehalten
mcDSA-E35-PROFINET - PV1.14.00.08 / DV1.00.00.05Web: www.miControl.de e-mail: info@miControl.de Tel.: +49 (3379) 312 59-0 Fax: +49 (3379) 312 59-19

Schema



©2025 by miControl

Klemmenbelegung

X1 Versorgung		
1	GND	Masse Elektronik
2	+Ue24V	Versorgungsspannung Elektronik
3	GND	Masse Leistung
4	+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	+U5V	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, Plus
10	-Ain0	Analoger Eingang 0, Minus
11	Dout0	Digitaler Ausgang 0
12	Dout1	Digitaler Ausgang 1
13	Dout2	Digitaler Ausgang 2

X5 CAN-Bus		
1	CAN Hi	CAN High
2	CAN Lo	CAN Low
3	CAN GND	Masse für CAN
X6 Hall-Sensoren		
1	H1	Hallsensorsignal 1
2	H2	Hallsensorsignal 2
3	H3	Hallsensorsignal 3
4	+U5V	5V Ausgangsspannung für Geberversorgung Sensoren: Hall
5	GND	Masse für Geberversorgung Bemerkung: nicht mit Anlagenmasse verbinden
X7 Motor		
1	Ma	Motorphase A
2	Mb	Motorphase B
3	Mc	Motorphase C
X8 PROFINET - PORT1		
-	PORT1	PORT1
X9 PROFINET - PORT2		
-	PORT2	PORT2