Antriebsregler

mcDSA-E62-EtherCAT

Artikelnummer: 1505027

Abbildung ähnlich

Technische Daten

Versorgungsspannungen	
Versorgungsspannung Elektronik Ue*¹	9..30 V
Stromaufnahme Elektronik@ Ue=24V*²	typ. 50 mA
Versorgungsspannung Leistung Up*³	9..60 V
Ausgangsstrom	
Maximaler Ausgangsstrom	15 A
Dauerausgangsstrom @ Up=24V*⁴	5 A
Dauerausgangsstrom @ Up=48V*⁴	4.3 A
PWM	
Ausgangsspannung	90% Up
PWM-Frequenz	25, 32*⁵, 50 kHz
Mechanische Daten	
Abmessungen LxBxH	74 x 45 x 38 mm
Gewicht	60 g
Umgebung	
Schutzart	IP20
Umgebungstemperatur (Betrieb)	-25..70 °C
Umgebungstemperatur (Lagerung)	-25..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
EtherCAT	
Typ	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)	
Ausgangsspannung	5 V
Maximaler Ausgangsstrom	0.2 A
Drehgeber	
Typ	sin / cos
Signale	+Sin,-Sin,+Cos,-Cos
Auflösung	13 Bit pro Sinusperiode
Eingangssignal	1 V Spitze-Spitze, differentiell
Signal-Typ	Sinus/Cosinus, analog, differentiell
Digitale Eingänge	
Anzahl (+/-30V tolerant)	2 (Din0..1)
Anzahl (0..30V tolerant)	1 (Din2)
Low-Pegel	0..5 V
High-Pegel	8..30 V
Bemerkung	Din2 parallel zu Dout0*⁶
Digitale Ausgänge	
Anzahl	1 (Dout0)
Dauerausgangsstrom	1.5 A
Lasten	resistiv, induktiv
Ausgangsspannung	Versorgungsspannung Elektronik Ue
Signal-Typ	plusschaltend
Bemerkung	Dout0 parallel zu Din2
Analoge Eingänge	
Anzahl	1 (Ain0)
Signal-Typ	0..10 V, 12 Bit, single ended

*¹ Kein Verpolungsschutz, die Zerstörungsgrenze liegt bei Überspannung von >= 33V oder kurzfristige Spitzenspannung von 37V < 1s
*² Endstufe aus, 5V Ausgang (Geberversorgung) ist unbelastet, Bus nicht angeschlossen
*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: 5 A → 4.1 Aeff, 4.3 A → 3.5 Aeff
keine Garantie, da der Wert empirisch ermittelt wurde, bitte beachten Sie die Applikation Notes zur Ermittlung des Dauerstromes
*⁵ Standardwert
*⁶ Eingangsspannung darf die Versorgungsspannung der Elektronik (Ue) nicht überschreiten

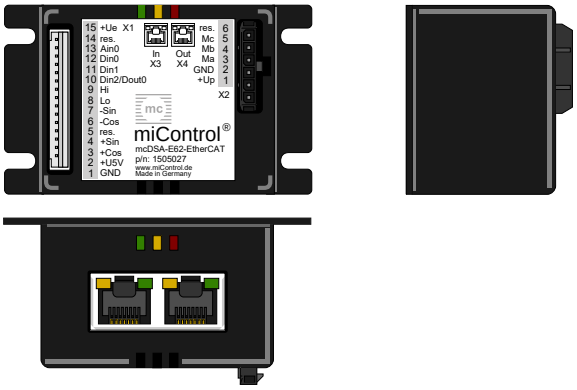
Weitere technische Daten finden Sie im mcManual.

miControl® GmbH
Chausseestraße 34
14979 Großbeeren (bei Berlin)

Copyright 2024 by miControl® - Änderungen und Irrtümer vorbehalten

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

Schema



©2024 by miControl

Klemmenbelegung

X1	Drehgeber, I/O's und CAN	
1	GND	Masse für Geberversorgung Bemerkung: nicht mit Anlagenmasse verbinden
2	+U5V	5V Ausgangsspannung für Geberversorgung Sensoren: Drehgeber
3	+Cos	Drehgeber, Cosinussignal
4	+Sin	Drehgeber, Sinussignal
5	res.	Reserviert
6	-Cos	Drehgeber, Cosinussignal negiert
7	-Sin	Drehgeber, Sinussignal negiert
8	CAN Lo	CAN Low
9	CAN Hi	CAN High
10	Din2/Dout0	Digitaler Eingang 2 / Digitaler Ausgang 0
11	Din1	Digitaler Eingang 1
12	Din0	Digitaler Eingang 0
13	Ain0	Analoger Eingang 0
14	res.	Reserviert
15	+Ue	Versorgungsspannung Elektronik
X2	Motor	
1	+Up	Versorgungsspannung Leistung
2	GND	Masse Leistung
3	Ma	Motorphase A
4	Mb	Motorphase B
5	Mc	Motorphase C
6	res.	Reserviert
X3	EtherCAT - In Port	
-	In	In
X4	EtherCAT - Out Port	
-	Out	Out

Copyright 2024 by miControl® - Änderungen und Irrtümer vorbehalten

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