miControl®

Antriebsregler

mcDSA-F55

Artikelnummer: 1513869

Zulassung:





Abbildung ähnlich

Technische Daten

Absolut max. Rating (Zerstörungsgrenzen)				
Versorgungsspannung Leistung Up kein Verpolungsschutz	70 V			
Dauerspannung Elektronikversorgung Ue kein Verpolungsschutz	33 V			
Kurzfristige Spitzenspannung < 1s Ue kein Verpolungsschutz	37 V			
Leistung				
Versorgungsspannung Elektronik Ue	930 V			
Stromaufnahme Elektronik@ Ue=24V*2	typ. 60 mA			
Versorgungsspannung Leistung Up	960 V			
Maximaler Ausgangsstrom	50 A			
Dauerausgangsstrom @ Up=24V*3	14.5 A			
Dauerausgangsstrom @ Up=48V*4	13 A			
Dauerausgangsstrom (zertifiziert UL)*⁵ @Up=24V @Up=60V	9.5 A 9.0 A			
PWM				
PWM-Frequenz	32 kHz			
Mechanische Daten				
Abmessungen LxBxH	78 x 74 x 29 mm			
Gewicht	95 g			
Umgebung				
Schutzart	IP20			
Umgebungstemperatur (Betrieb) (zertifiziert UL)	-4040 °C			
Umgebungstemperatur (Betrieb) (nicht zertifiziert)	-4070 °C			
Umgebungstemperatur (Lagerung)	-4085 °C			
Luftfeuchtigkeit (nicht kondensierend)	590 %			
CAN-Bus				
Protokoll	DS301			
Geräteprofil	DS402			
Max. Baudrate	1 Mbit/s			
CAN Spezifikation	2.0B			
Galvanisch getrennt	ja			

Geberversorgung (Drehgeber/Hall)				
Ausgangsspannung	5 V			
Maximaler Ausgangsstrom	0.2 A			
Drehgeber 0.27				
Тур	inkremental			
Signale	A,/A,B,/B,Inx			
Max. Frequenz pro Spur	500 kHz			
Eingangssignal (24V tolerant)	05 V			
Signal-Typ	differentiell, open collector, single ended			
Hall-Sensoren				
Signale	H1,H2,H3			
Max. Frequenz pro Spur	10 kHz			
Eingangssignal	05 V			
Signal-Typ	open collector, single ended			
Digitale Eingänge				
Anzahl - digitale Eingänge	7 (Din06)			
Anzahl - Hardware-Enable Eingänge	2 (EN-AB)			
Low-Pegel	05 V			
High-Pegel	830 V			
Digitale Ausgänge				
Anzahl	4 (Dout03)			
Dauerausgangsstrom (zertifiziert UL)	0.3 A			
Lasten	resistiv, induktiv			
Ausgangsspannung	Versorgungsspannung Elektronik Ue			
Signal-Typ	plusschaltend			
Analoge Eingänge				
Anzahl	3 (Ain02)			
Signal-Typ - Ain01	+/- 10V, 12 Bit, differentiell			
Signal-Typ - Ain2 / PT1000	05 V, 12 Bit, single ended / PT1000			

Weitere technische Daten finden Sie im mcManual.



^{*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 (t >40 °C Derating), Effektivstrom: 14.5 A → 10.3 Aeff

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

^{*4} Anschlusskabel mit maximal möglichem Leitungsquerschnitt, PWM-Frequenz 32 kHz, Umgebungstemperatur 40 °C (t >40 °C Derating), Effektivstrom: 13 A → 9.2

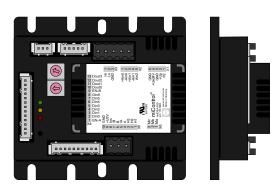
keine Garantie, da der Wert empirisch ermittelt wurde, bitte beachten Sie die Applikation Notes zur Ermittlung des Dauerstromes

** Anschlusskabel mit maximal möglichem Leitungsquerschnitt, PWM-Frequenz 32 kHz (SVPWM), Umgebungstemperatur 40 °C, I/O's und 5V Ausgang belastet, Effektivstrom: $9.5 \text{ A} \rightarrow 6.7 \text{ Aeff}, 9.0 \text{ A} \rightarrow 6.4 \text{ Aeff}$



Schema





©2023 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	Ain2	Analoger Eingang 2 (5V) / PT1000
Х3	CAN-Bus	
1	CAN Hi	CAN High
2	CAN Lo	CAN Low
3	CAN GND	Masse für CAN
X4	Digitale Eingänge/Ausgänge	
1	EN-A	Hardware-Enable Kanal A
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	EN-B	Hardware-Enable Kanal B
10	Dout0	Digitaler Ausgang 0
11	Dout1	Digitaler Ausgang 1
12	Dout2	Digitaler Ausgang 2
13	Dout3	Digitaler Ausgang 3
13	Douto	Digital of Adogaring o

X5	Hall-Sensoren und Drehgeber	
1	H1	Hallsensorsignal 1
2	H2	Hallsensorsignal 2
3	H3	Hallsensorsignal 3
4	A	Inkrementalgeber - Spur A
5	/A	Inkrementalgeber - Spur A negiert
6	В	Inkrementalgeber - Spur B
7	/B	Inkrementalgeber - Spur B negiert
8	Inx	Inkrementalgeber - Index
9	+U5V	5V Ausgangsspannung für Geberversorgung Sensoren: Drehgeber, Hall
10	GND	Masse für Geberversorgung Bemerkung: nicht mit Anlagenmasse verbinden
X6	Motor	
1	Ма	Motorphase A
2	Mb	Motorphase B
3	Мс	Motorphase C