

# Antriebsregler

## mcDSA-E45

Artikelnummer: 1511139

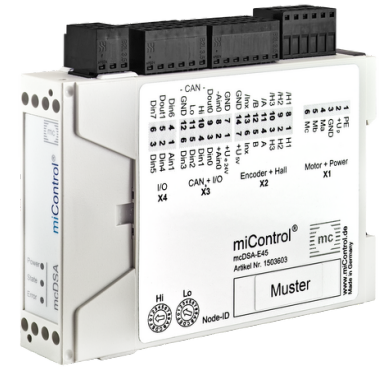


Abbildung ähnlich

### Technische Daten

Absolut max. Rating	
Spannung (Zerstörungsgrenze) Up kein Verpolungsschutz	80 V
Dauerspannung (Zerstörungsgrenze) Ue kein Verpolungsschutz	33 V
Kurzfristige Spitzenspannung < 1s Ue (Zerstörungsgrenze) kein Verpolungsschutz	37 V
Leistung	
Versorgungsspannung Elektronik Ue	9..30 V
Stromaufnahme Elektronik @ Ue=24V*1	typ. 60 mA
Versorgungsspannung Leistung Up	9..60 V
Maximaler Ausgangsstrom	50 A
Dauerausgangsstrom @ Up=24V*2	10 A
Dauerausgangsstrom @ Up=48V*2	8.5 A
Ausgangsspannung	100% Up
PWM-Frequenz	25, 32*3, 50 kHz
Min. Anschlussinduktivität	200 uH
Mechanische Daten	
Abmessungen LxBxH	110 x 22.5 x 77 mm
Gewicht	110 g
Umgebung	
Schutzart	IP20
Temperaturbereich	-25..55 °C
Luftfeuchtigkeit (nicht kondensierend)	5..85 %
CAN-Bus	
Protokoll	DS301
Geräteprofil	DS402
Max. Baudrate	1 Mbit/s
CAN Spezifikation	2.0B
Galvanisch getrennt	nein

Geberversorgung (Drehgeber/Hall)	
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 (24V tolerant)	0..5 V
Signal-Typ	differenziell, open collector, single ended
Hall-Sensoren	
Signale	H1,/H1,H2,/H2,H3,/H3
Max. Frequenz pro Spur	10 kHz
Eingangssignal (24V tolerant)	0..5 V
Signal-Typ	differenziell, open collector, single ended
Digitale Eingänge	
Anzahl	8 (Din0..7)
Low-Pegel	0..5 V
High-Pegel	8..30 V
Digitale Ausgänge	
Anzahl	2 (Dout0..1)
Dauerausgangsstrom	2.5 A
Lasten	resistiv, induktiv
Ausgangsspannung	Versorgungsspannung Elektronik Ue
Signal-Typ	plusschaltend
Analoge Eingänge	
Anzahl	1 (Ain0)
Signal-Typ	+/- 10V, 12 Bit, differenziell
Anzahl	1 (Ain1)
Signal-Typ	+/- 10V, 12 Bit, single ended

\*1 Endstufe aus, 5V Ausgang (Geberversorgung) ist unbelastet

\*2 Umgebungstemperatur 40 °C, PWM-Frequenz 32 kHz  
bei Umgebungstemperatur > 40 °C Derating, keine Garantie, da der Wert empirisch ermittelt wurde

\*3 Standardwert

Weitere technische Daten finden Sie im mcManual.

Schema



Klemmenbelegung

X1 Motor		
1	FE	Funktionserde
2	+Up	Versorgungsspannung Leistung
3	GND	Masse Leistung
4	Ma	Motorphase A
5	Mb	Motorphase B
6	Mc	Motorphase C
X2 Hall-Sensoren und Drehgeber		
1	H1	Hallsensorsignal 1
2	H2	Hallsensorsignal 2
3	H3	Hallsensorsignal 3
4	A	Inkrementalgeber - Spur A
5	B	Inkrementalgeber - Spur B
6	Inx	Inkrementalgeber - Index
7	+U5V	5V Gebersversorgung (Hall und Drehgeber)
8	/H1	Hallsensorsignal 1 negiert
9	/H2	Hallsensorsignal 2 negiert
10	/H3	Hallsensorsignal 3 negiert
11	/A	Inkrementalgeber - Spur A negiert
12	/B	Inkrementalgeber - Spur B negiert
13	/Inx	Inkrementalgeber - Index negiert
14	GND	Masse Gebersversorgung
X3 I/O's und CAN		
1	+Ue24V	Versorgungsspannung Elektronik
2	+Ain0	Analoger Eingang 0, Plus
3	Din0	Digitaler Eingang 0
4	Din1	Digitaler Eingang 1
5	Din2	Digitaler Eingang 2
6	Din3	Digitaler Eingang 3
7	GND	Masse Elektronik
8	-Ain0	Analoger Eingang 0, Minus
9	Dout0	Digitaler Ausgang 0
10	CAN Hi	CAN High
11	CAN Lo	CAN Low
12	CAN GND	Masse für CAN

X4 I/O's		
1	Ain1	Analoger Eingang 1
2	Din4	Digitaler Eingang 4
3	Din5	Digitaler Eingang 5
4	Din6	Digitaler Eingang 6
5	Dout1	Digitaler Ausgang 1
6	Din7	Digitaler Eingang 7