

Antriebsregler mcDSA-B40

Artikelnummer: 1511093



Abbildung ähnlich

Technische Daten

| Versorgungsspannungen | |
|--|------------------|
| Versorgungsspannung Elektronik Ue*1 | 9..30 V |
| Stromaufnahme Elektronik@ Ue=24V*2 | typ. 25 mA |
| Versorgungsspannung Leistung Up*3 | 9..60 V |
| Ausgangsstrom | |
| Maximaler Ausgangsstrom | 30 A |
| DauerAusgangsstrom @ Up=24V*4 | 10 A |
| DauerAusgangsstrom @ Up=48V*4 | 8.5 A |
| PWM | |
| Ausgangsspannung | 90% Up |
| PWM-Frequenz | 12.5, 25*5 kHz |
| Mechanische Daten | |
| Abmessungen LxBxH | 110 x 23 x 77 mm |
| Gewicht | 110 g |
| Umgebung | |
| Schutzart | IP20 |
| Umgebungstemperatur (Betrieb) | -40..70 °C |
| Umgebungstemperatur (Lagerung) | -40..85 °C |
| Luftfeuchtigkeit (nicht kondensierend) | 5..90 % |
| CAN-Bus | |
| Protokoll | DS301 |
| Max. Baudrate | 1 Mbit/s |
| CAN Spezifikation | 2.0B |
| Galvanisch getrennt | nein |

| Geberversorgung (Hall-Sensoren) | |
|---------------------------------|---|
| Ausgangsspannung | 5 V |
| Maximaler Ausgangsstrom | 0.2 A |
| Hall-Sensoren | |
| Signale | H1,/H1,H2,/H2,H3,/H3 |
| Max. Frequenz pro Spur | 10 kHz |
| Eingangssignal (24V tolerant) | 0..5 V |
| Signal-Typ | Open Collector, differentiell, 5V Pull Up intern 920 Ohm |
| Digitale Eingänge | |
| Anzahl - digitale Eingänge | 4 (Din0..3) |
| Low-Pegel | 0..5 V |
| High-Pegel | 8..30 V |
| Analoge Eingänge | |
| Anzahl | 1 (Ain0) |
| Signal-Typ | 0..10 V, 12 Bit, single ended |

*1 Kein Verpolungsschutz, die Zerstörungsgrenze liegt bei Überspannung von $\geq 33V$ oder kurzfristige Spitzenspannung von $37V < 1s$

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

*3 Kein Verpolungsschutz, die Zerstörungsgrenze liegt bei Überspannung von $\geq 80V$

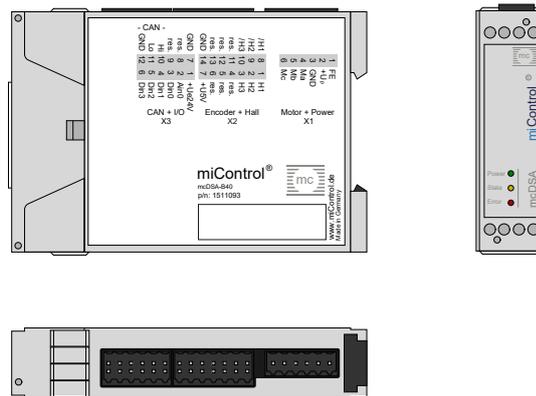
*4 Anschlusskabel mit maximal möglichem Leitungsquerschnitt, PWM-Frequenz 25 kHz, Umgebungstemperatur 40 °C ($t > 40$ °C Derating), Effektivstrom: 10 A \rightarrow 8.2 Aeff, 8.5 A \rightarrow 6.9 Aeff

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.

Schema



©2024 by miControl

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 | | |
| 1 | H1 | Hallsensorsignal 1 |
| 2 | H2 | Hallsensorsignal 2 |
| 3 | H3 | Hallsensorsignal 3 |
| 4 | res. | Reserviert |
| 5 | res. | Reserviert |
| 6 | res. | Reserviert |
| 7 | +U5V | 5V Ausgangsspannung für Geberversorgung Sensoren: Hall |
| 8 | /H1 | Hallsensorsignal 1 negiert |
| 9 | /H2 | Hallsensorsignal 2 negiert |
| 10 | /H3 | Hallsensorsignal 3 negiert |
| 11 | res. | Reserviert |
| 12 | res. | Reserviert |
| 13 | res. | Reserviert |
| 14 | GND | Masse für Geberversorgung Bemerkung: nicht mit Anlagenmasse verbinden |
| X3 I/O's und CAN | | |
| 1 | +Ue24V | Versorgungsspannung Elektronik |
| 2 | Ain0 | Analoger Eingang 0 |
| 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 | res. | Reserviert |
| 9 | res. | Reserviert |
| 10 | CAN Hi | CAN High |
| 11 | CAN Lo | CAN Low |
| 12 | CAN GND | Masse für CAN |