

Antriebsregler mcDSA-FS60-M

Artikelnummer: 1516015

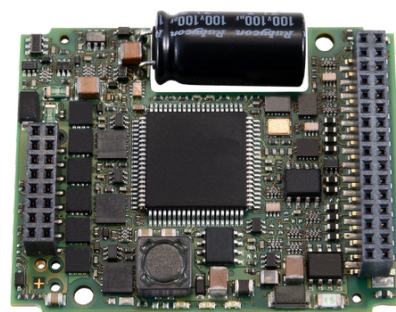


Abbildung ähnlich

Technische Daten

Versorgungsspannungen	
Versorgungsspannung Elektronik Ue*1	9..30 V
Stromaufnahme Elektronik @ Ue=24V*2	typ. 30 mA
Versorgungsspannung Leistung Up*3	9..60 V
Ausgangsstrom	
Maximaler Ausgangsstrom	10 A
Dauerausgangsstrom @ Up=24V*4	3.5 A
Dauerausgangsstrom @ Up=48V*5	3 A
PWM	
Ausgangsspannung	85% Up
PWM-Frequenz	25, 32, 50*6 kHz
Kommutierungsart	Vektorregelung (FOC)
Mechanische Daten	
Abmessungen LxBxH	53 x 41 x 10 mm
Gewicht	18 g
Umgebung	
Schutzart	IP00
Umgebungstemperatur (Betrieb)	-40..70 °C
Umgebungstemperatur (Lagerung)	-40..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

Digitale Eingänge	
Anzahl	4 (Din0..3)
Low-Pegel	-30..5 V
High-Pegel	6..30 V
Analoge Eingänge	
Anzahl	2 (Ain0..1)
Signal-Typ - Ain	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 32 kHz, Umgebungstemperatur 40 °C ($t > 40$ °C Derating), Effektivstrom: 3.5 A \rightarrow 2.9 Aeff, 3 A \rightarrow 2.4 Aeff

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

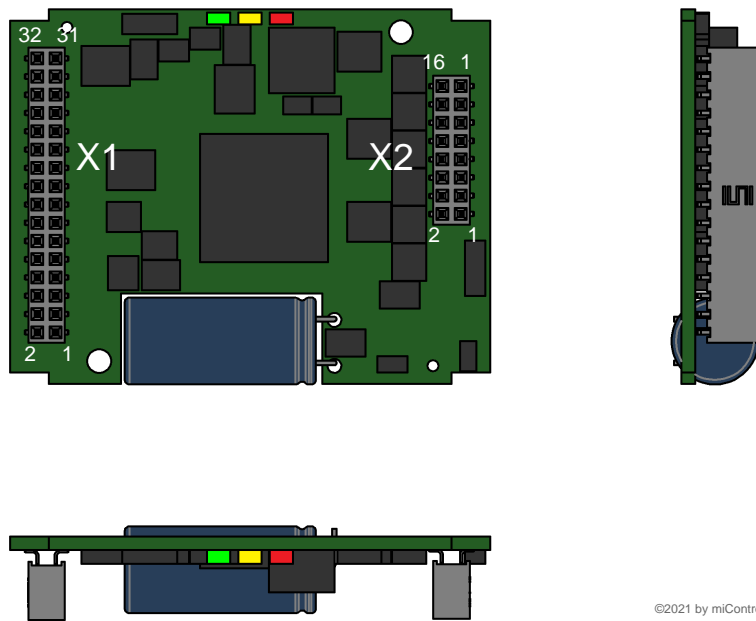
*5 Anschlusskabel mit maximal möglichem Leitungsquerschnitt, PWM-Frequenz 32 kHz, Umgebungstemperatur 40 °C ($t > 40$ °C Derating), Effektivstrom: 3.3 A \rightarrow 2.9 Aeff, 3 A \rightarrow 2.4 Aeff

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

*6 Standardwert

Weitere technische Daten finden Sie im mcManual.

Schema



©2021 by miControl

Klemmenbelegung

X1	I/O's und CAN	
1	res.	Reserviert
2	/Id7	Node-ID Bit 7 invertiert
3	+U5V	5V Gebersversorgung (Hall und Drehgeber)
4	/Id6	Node-ID Bit 6 invertiert
5	res.	Reserviert
6	/Id5	Node-ID Bit 5 invertiert
7	res.	Reserviert
8	/Id4	Node-ID Bit 4 invertiert
9	res.	Reserviert
10	/Id3	Node-ID Bit 3 invertiert
11	res.	Reserviert
12	/Id2	Node-ID Bit 2 invertiert
13	res.	Reserviert
14	/Id1	Node-ID Bit 1 invertiert
15	CAN Lo	CAN Low
16	/Id0	Node-ID Bit 0 invertiert
17	CAN Hi	CAN High
18	Erw2	mcSPI Erweiterungssignal 2
19	res.	Reserviert
20	Erw1	mcSPI Erweiterungssignal 1
21	Din2	Digitaler Eingang 2
22	SpiCLK	mcSPI Clock
23	Din1	Digitaler Eingang 1
24	SpiMOSI	mcSPI Master Out
25	Din0	Digitaler Eingang 0
26	SpiSS	mcSPI Slave Select
27	Ain0	Analoger Eingang 0
28	SpiMISO	mcSPI Master In
29	Ain1	Analoger Eingang 1
30	Din3	Digitaler Eingang 3
31	GND	Masse Gebersversorgung
32	res.	Reserviert

X2	Motor	
1	+Up	Versorgungsspannung Leistung
2	res.	Reserviert
3	+Up	Versorgungsspannung Leistung
4	res.	Reserviert
5	GND	Masse Leistung und Elektronik
6	GND	Masse Leistung und Elektronik
7	Ma	Motorphase A
8	+Ue	Versorgungsspannung Elektronik
9	Ma	Motorphase A
10	+Ue	Versorgungsspannung Elektronik
11	Mb	Motorphase B
12	Mb	Motorphase B
13	Mc	Motorphase C
14	Md	Motorphase D
15	Mc	Motorphase C
16	Md	Motorphase D