

Motion Control

- Very compact 4-quadrant controller to control brush-type, brushless DC-motors and linear motors
- Freely programmable with integral Motion Process Unit (MPU2)
- CAN interface (DSP402, protocol DS301)
- The controller has over-voltage, low-voltage and over-temperature monitoring
- With display "power", "status" and "error"
- Four connection plugs are included in delivery

Antriebsregler

- Sehr kompakter 4-Quadranten-Regler zur Ansteuerung von bürstenlosen, bürstenbehafteten DC-Motoren und Linearmotoren
- Frei programmierbar mit integrierter Motion Process Unit. (MPU2)
- Mit CAN-Schnittstelle (Geräteprofil DSP402, Protokoll DS301)
- Die Elektronik verfügt über Überspannungs-Unterspannungs- und Übertemperaturüberwachung
- Mit Anzeige "Power", "Status" und "Error"
- Die 4 Anschlussstecker sind im Lieferumfang enthalten

For further technical data and information on terminal assignment, please see the operating manual at www.miControl.de

Weitere technische Daten sowie Informationen zur Anschlussbelegung finden Sie in der Betriebsanleitung bei www.miControl.de

miControl®

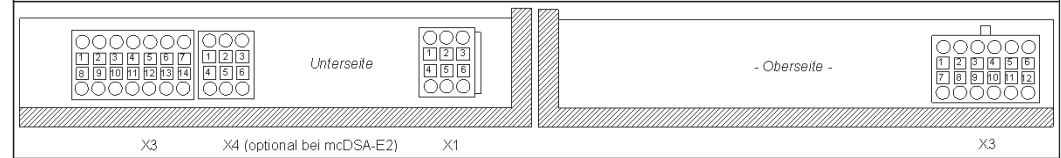
Blankenfelder Chaussee 1
15831 Großbeeren (Diedersdorf)

Tel.: +49(0)3379 312 59 – 0
Fax: +49(0)3379 312 59 – 19
E-Mail: info@miControl.de
Internet: www.miControl.de



technical data / technische Daten		mcDSA-E2
Master functionality (MPU integrated) / Masterfunktionalität (MPU integriert)		yes/ja MPU2
voltage electronic supply / Versorgungsspannung Elektronik	V (DC)	9...30
voltage power supply / Versorgungsspannung Leistung	V (DC)	9...60
current consumption @ 24V / Stromaufnahme @ 24V	mA	typ. 50
peak output current / Maximaler Ausgangsstrom	A	50
continuous output current @ 40° C / Zulässiger Dauerausgangsstrom @ 40° C	A	25
digital input / Digitale Eingänge		4
digital output / Digitale Ausgänge		1
analog input / Analoge Eingänge		1 (+/- 10V)
protection class / Schutzart		IP 20
ambient temperature / Umgebungstemperatur	°C	0...+70
rel. humidity (non condensing) / Umgebungsfeuchtigkeit (nicht kondensierend)	%	20...80
Weight / Gewicht	g	360

Pin assignment / Anschlussbelegung



Pin assignment / Pinbelegung

X1.1	PE	earth/ Schutzerde
X1.2	+Up	power supply Spannungsversorgung Leistung
X1.3	GND	ground 0V for power supply/ Masse Leistung
X1.4	Ma	motor phase A / Motoranschluss A
X1.5	Mb	motor phase B / Motoranschluss B
X1.6	Mc	motor phase C / Motoranschluss C
X2.1	H1	hall sensor 1 / Hallensensorial 1
X2.2	H2	hall sensor 2 / Hallensensorial 2
X2.3	H3	hall sensor 3 / Hallensensorial 3
X2.4	A	inc. encoder channel A / Inc. Encoder-Spur A
X2.5	B	inc. encoder channel B / Inc. Encoder-Spur B
X2.6	INX	inc. encoder index channel / Inc. Encoder-Index
X2.7	+U5V	power supply hall/encoder +5V Spannungsversorgung für Hall/Enc +5V
X2.8	/H1	hall sensor 1 inverted Negiertes Hallensensorial 1
X2.9	/H2	hall sensor 2 inverted/ Negiertes Hallensensorial 2
X2.10	/H3	hall sensor 3 inverted/ Negiertes Hallensensorial 3
X2.11	/A	inc. encoder channel A inverted Inc. Encoder - Negierte Spur A
X2.12	/B	inc. encoder channel B inverted Inc. Encoder - Negierte Spur B
X2.13	/INX	inc. encoder index channel inverted/ Inc. Encoder - Negierter Index
X2.14	GND	ground 0V for power supply hall/encoder/ Masse für Hall/Enc

Pin assignment / Pinbelegung

X3.1	+U0 24V	power supply electronic +24V/ Spannungsversorgung Elektronik +24V
X3.2	+AIN 0	plus analog input/ Plus analoger Eingang
X3.3	DIN 0	digital input 0/ digitaler Eingang 0
X3.4	DIN 1	digital input 1/ digitaler Eingang 1
X3.5	DIN 2	digital input 2/ digitaler Eingang 2
X3.6	DIN 3	digital input 3/ digitaler Eingang 3
X3.7	-	no function nicht belegt
X3.8	-AIN 0	minus analog input/ Minus analoger Eingang
X3.9	DOU 0	digital output 0/ digitaler Ausgang 0
X3.10	CAN_HI	CAN high/ CAN High
X3.11	CAN_LO	CAN low/ CAN Low
X3.12	CAN_GND	CAN ground/ CAN Masse

Pin assignment / Pinbelegung SSI

X4.1	Data	SSI_DATA / Eingang
X4.2	Reserved	Reserved
X4.3	Clk	SSI_CLK / Ausgang
X4.4	/Data	/SSI_DATA / Eingang
X4.5	Reserved	Reserved
X4.6	/Clk	/SSI_CLK / Ausgang

Dimensions in mm / Abmessungen in mm

