

Antriebsregler

mcDSA-E45-EtherCAT

Artikelnummer: 1503606 (HC: 1503611)



Technische Daten

Allgemein		
Versorgungsspannung Elektronik Ue	VDC	9...30
Versorgungsspannung Leistung Up	VDC	9...60
Maximaler Ausgangsstrom	A	50
Dauerausgangsstrom (*HC Version)	A	10 (15*)
PWM Frequenz	kHz	25, 32*,50
PWM Auflösung	Bit	16
Schutzart	IP	20
Temperaturbereich	°C	0...+70
Luftfeuchtigkeit	%	20...80
Gewicht (*HC Version)	g	160 (360*)
Digitaler Eingang		
Anzahl (Din0...7)	-	8
Eigenschaften (Din0...5)	-	6
Schaltswelle Low	VDC	-30...5
Schaltswelle High	VDC	7...30
Eingangsimpedanz	kOhm	5
Filter	µs	30
Eigenschaften (Din6...7)	-	2
Schaltswelle Low	VDC	0...8
Schaltswelle High	VDC	8...30
Eingangsimpedanz	kOhm	4,7
Filter	µs	0,1
Digitaler Ausgang		
Anzahl (Dout0...1)	-	2
Signal-Typ	plussschaltend kurzschlussfest	
Lasten	resistiv induktiv	
Dauerausgangsstrom	A	2,5

Analoger Eingang 12 Bit		
Anzahl (Ain0...Ain1)	-	2
Signal Typ +/-10V differenzial	-	1
Signal Typ +/-10V single ended	-	1
Drehgeber		
Frequenz pro Spur A,B,Inx (und /)	kHz	500
Signal-Typ	differenzial open collector	
Eingangssignal (24 VDC tolerant)	VDC	5
Hall-Sensoren		
Frequenz pro Spur H1,H2,H3 (und /)	kHz	50
Signal-Typ	differenzial open collector	
Eingangssignal (24 VDC tolerant)	VDC	5
Regelzykluszeit		
Stromregler (CURR)	µs	125
Drehzahlregler (SVEL)	µs	250
Drehzahlregler (VEL)	µs	2000*
Positionierregler	µs	2000*

* default

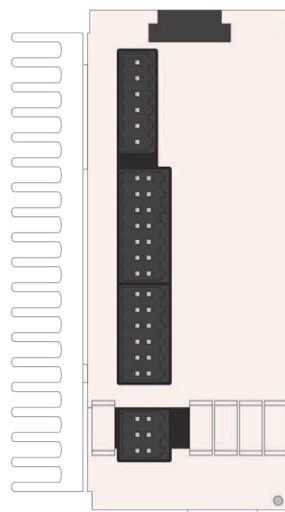
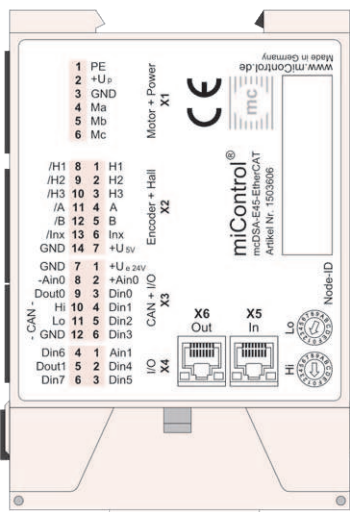
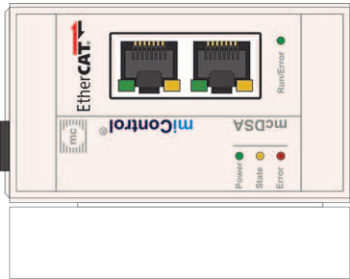


Kontakt
miControl®
 Blankenfelder Chaussee 1
 15831 Diedersdorf bei Berlin

Web: www.miControl.de
 Email: vertrieb@miControl.de
 Telefon: +49 3379 312 59 0
 Fax: +49 3379 312 59 19



Abmessungen LxBxH in mm 110x45x77 (HC Version: 110x62x77)



EtherCAT

Typ	EtherCAT Slave
Physikal Layer	100 Base-Tx EtherCAT
Bus Controller	ET1100
Protokoll	CoE (CANopen over EtherCAT)
Kabellänge in m	100 max
Baudrate MBit/s	100 max

Diagnostik LEDs

Link Activity
Collision
EtherCAT Run
EtherCAT Error

Pinbelegung EtherCAT

X5	In	EtherCAT Eingangs-Port
X6	Out	EtherCAT Ausgangs-Port



X1.1	PE	Schutzerde
X1.2	+Up	Versorgungsspannung Leistung
X1.3	GND	Masse Leistung
X1.4	Ma	Motorphase A
X1.5	Mb	Motorphase B
X1.6	Mc	Motorphase C
X2.1	H1	Hallsensorsignal 1
X2.2	H2	Hallsensorsignal 2
X2.3	H3	Hallsensorsignal 3
X2.4	A	Inkremental Encoder - Spur A
X2.5	B	Inkremental Encoder - Spur B
X2.6	Inx	Encoder Index - Signal
X2.7	+U5V	5V Geberversorgung
X2.8	/H1	Negiertes Hallsensorsignal 1
X2.9	/H2	Negiertes Hallsensorsignal 2
X2.10	/H3	Negiertes Hallsensorsignal 3
X2.11	/A	Inkremental Encoder - negierte Spur A
X2.12	/B	Inkremental Encoder - negierte Spur B
X2.13	/Inx	Encoder negiertes Index - Signal
X2.14	GND	Masse Geberversorgung

X3.1	+Ue24V	Versorgungsspannung Elektronik
X3.2	+Ain0	Analoger Eingang 0 Plus-Signal
X3.3	Din0	Digitaler Eingang 0
X3.4	Din1	Digitaler Eingang 1
X3.5	Din2	Digitaler Eingang 2
X3.6	Din3	Digitaler Eingang 3
X3.7	GND	Masse Elektronik
X3.8	-Ain0	Analoger Eingang 0 Minus-Signal
X3.9	Dout0	Digitaler Ausgang 0
X3.10	CAN Hi	CAN High
X3.11	CAN Lo	CAN Low
X3.12	CAN GND	CAN Masse
X4.1	Ain1	Analoger Eingang 1
X4.2	Din4	Digitaler Eingang 4
X4.3	Din5	Digitaler Eingang 5
X4.4	Din6	Digitaler Eingang 6
X4.5	Dout1	Digitaler Ausgang 1
X4.6	Din7	Digitaler Eingang 7



Kontakt
miControl®
 Blankenfelder Chaussee 1
 15831 Diedersdorf bei Berlin

Web: www.miControl.de
 Email: vertrieb@miControl.de
 Telefon: +49 3379 312 59 0
 Fax: +49 3379 312 59 19

