

Antriebsregler

- Sehr kompakter 4-Quadranten-Regler zur Ansteuerung von bürstenlosen, bürstenbehafteten DC-Motoren sowie Linearmotoren
- Frei programmierbar mit integrierter Motion Process Unit (MPU)
- CANopen-Schnittstelle (Geräteprofil DSP402, Protokoll DS301)
- PROFIBUS - DP
- Die Elektronik verfügt über Überspannungs-, Unterspannungs- und Übertemperaturüberwachung
- Die Befestigung der Elektronik kann über seitliche Aussparungen oder Bohrlöcher erfolgen

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



CANopen

PROFIBUS DP

Pin assignment / Pinbelegung - Power		
X1.1	PE	Potentialausgleich
X1.2	+Up	power supply Spannungsversorgung Leistung
X1.3	GND	ground 0V for power supply Masse Leistung
X1.4	+Ue_24V	power supply Spannungsversorgung Elektronik
X1.5	GND	ground 0V for power supply Masse Elektronik

Pin assignment / Pinbelegung - CAN		
X2.1	CAN_HI	CAN High/CAN High
X2.2	CAN_LO	CAN low/CAN Low
X2.3	CAN_GND	ground 0V / Masse

Pin assignment / Pinbelegung - Profibus-DP		
X3.1	PB-A	Profibus A
X3.2	PB-B	Profibus B
X3.3	PB-RTS	Profibus RTS
X3.4	PB_+5V	Profibus 5V
X3.5	PB_GND	ground 0V Profibus Masse Profibus

Pin assignment / Pinbelegung - I/O		
X4.1	ain0	analog input/ analoger Eingang
X4.2	ain1	analog input/ analoger Eingang
X4.3	GND	ground 0V / Masse
X4.4	din0	digital input 0/ digitaler Eingang 0
X4.5	din1	digital input 1/ digitaler Eingang 1
X4.6	din2	digital input 2/ digitaler Eingang 2
X4.7	din3	digital input 3/ digitaler Eingang 3
X4.8	din4	digital input 4/ digitaler Eingang 4
X4.9	en	HardwareEnable
X4.10	dout0	digital output 0/ digitaler Ausgang 0
X4.11	dout1	digital output 1/ digitaler Ausgang 1
X4.12	dout2	digital output 2/ digitaler Ausgang 2
X4.13	GND	ground 0V / Masse

Pin assignment / Pinbelegung - Sensoren		
X5.1	H1	hall sensor 1/ Hallensignal 1
X5.2	H2	hall sensor 2/ Hallensignal 2
X5.3	H3	hall sensor 3/ Hallensignal 3
X5.4	ENC-A	inc. encoder channel A/ Inc. Encoder-Spur B
X5.5	ENC-B	inc. encoder channel B/ Inc. Encoder-Spur B
X5.6	ENC-Idx	inc. encoder index channel Inc. Encoder-Index
X5.7	+U_5V	power supply hall/encoder +5V Spannungsversorgung für Hall/Enc +5V
X5.8	+U_5V	power supply hall/encoder +5V Spannungsversorgung für Hall/Enc +5V
X5.9	GND	ground 0V for power supply hall/encoder/ Masse für Hall/Enc
X5.10	GND	ground 0V for power supply hall/encoder/ Masse für Hall/Enc

Pin assignment / Pinbelegung - Motoranschluss		
X6.1	Ma	motor phase A/ Motoranschluss A
X6.2	Mb	motor phase B/ Motoranschluss B
X6.3	Mc	motor phase C/ Motoranschluss C

technical data / technische Daten		mcDSA-F8	mcDSA-F8 pb
Ansteuerung		CANopen	PROFIBUS DP
Master functionality (MPU integrated) Masterfunktionalität (MPU integriert)		yes/ja	yes/ja
voltage electronic supply Versorgungsspannung Elektronik	V (DC)	10...30	10...30
voltage power supply Versorgungsspannung Leistung	V (DC)	10...60	10...60
current consumption @ 24V Stromaufnahme @ 24V	mA	typ. 40	typ. 40
maximal output current Maximaler Ausgangsstrom		1,56KW @ 26A / 60V	1,56KW @ 26A / 60V
continuous output current @ 40° C Zulässiger Dauerausgangsstrom @ 40° C		6,5A	6,5A
digital input Digitale Eingänge		5	5
digital output - 600mA Digitale Ausgänge - 600mA		1	1
digital output - 300mA Digitale Ausgänge - 300mA		2	2
analog input Analoge Eingänge		2	2
protection class Schutzart		IP 20 / opt. IP65	IP 20 / opt. IP65
ambient temperature Umgebungstemperatur	°C	0...+70	0...+70
rel. humidity (non condensing) Umgebungsfeuchtigkeit (nicht kondensierend)	%	20...80	20...80
weight Gewicht	g	70	70

changes and mistakes reserved Änderungen und Irrtümer vorbehalten

