

Sterownik silnika DC/BLDC (Serwowzmacniacz DC/BLDC) SID-E42



www.wobit.com.pl

Dane techniczne:

Parametry Elektryczne	
Napięcie zasilania elektroniki Ue	9..30 V
Pobór prądu elektroniki @ Ue=24V Protokół CAN	typ. 50 mA
Napięcie zasilania silnika Us	9..60 V
Maks. prąd wyjściowy	30 A
Ciągły prąd wyjściowy @ Ue=24V*2	10 A (12,5) A
Ciągły prąd wyjściowy @ Ue=48V*2	8,5 A (12,5) A
Napięcie wyjściowe	90% Us
Częstotliwość PWM	25, 32*1, 50 kHz
Min. obciążenie indukcyjne	200 uH
Parametry Mechaniczne	
Wymiary LxWxH	110 x 22.5(40) x 77 mm
Waga	110 (310) g
Parametry Otoczenia	
Stopień ochrony	IP20
Temperatura pracy	0..70 °C
Wilgotność relatywna (bez kondensacji)	5..85 %
Enkoder	
Sygnał	+Sin, -Sin, +Cos, -Cos
Rozdzielczość	13 bit na okres sinus
Napięcie wejściowe	1 V
Typ sygnału	sinus/cosinus, analogowy, różnicowy
Wejścia cyfrowe	
Ilość	4 (Din0..3)
Stan niski	-30.. +5 V
Stan wysoki	6..30 V
Wyjścia cyfrowe	
Ilość	1 (Dout0)
Ciągły prąd wyjściowy	2.5A
Obciążenie	Rezystancyjne, indukcyjne
Napięcie wyjściowe	Napięcie zasilania elektroniki Ue
Typ sygnału	Przełączanie dodatnie, ochrona przed przepięciem

* wartość domyślna

*1 temperatura otoczenia 40 °C, częstotliwość 32 kHz

*2 oczekiwane modyfikacje i błędy

Dodatkowe dane techniczne dostępne są w instrukcji obsługi MC_instrukcja.



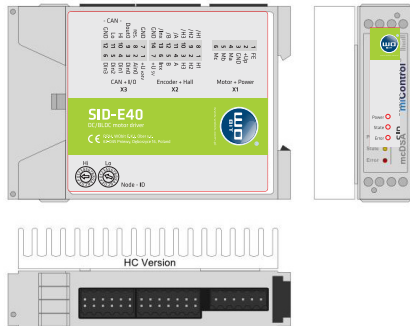
Wejścia analogowe	
Ilość	1 (Ain0)
Typ sygnału	0..10V, 12 Bit, jednostronnie zakończony
Protokół CAN	
Protokół	DS301
Profil urządzenia	DS402
Maks. szybkość transmisji	1 Mbit/s
Specyfikacja CAN	2.0B
Izolacja galwaniczna	Nie

Sterownik silnika DC/BLDC (Serwowzmacniacz DC/BLDC) SID-E42



www.wobit.com.pl

Widok urządzenia:



Oznaczenie styków:

X1 Silnik		
1	PE	Przewód ochronny
2	+Us	Napięcie zasilania
3	GND	Masa napięcia zasilania
4	Ma	Faza A silnika
5	Mb	Faza B silnika
6	Mc	Faza C silnika
X2 Enkoder inkrementalny		
1	res.	Nie podłączone
2	res.	Nie podłączone
3	res.	Nie podłączone
4	+Sin	Enkoder dodatni sygnał sinus
5	+Cos	Enkoder dodatni sygnał cosinus
6	res.	Nie podłączone
7	+U5V	Napięcie pomocnicze 5V (czujnik Halla i enkoder)
8	res.	Nie podłączone
9	res.	Nie podłączone
10	res.	Nie podłączone
11	-Sin	Enkoder ujemny sygnał sinus
12	-Cos	Enkoder ujemny sygnał cosinus
13	res.	Nie podłączone
14	GND	Masa napięcia pomocniczego 5V (czujnik Halla i enkoder)
X3 We/Wy i protokół CAN		
1	+Ue24V	Napięcie zasilania elektroniki
2	+Ain0	Wejście analogowe 0
3	Din0	Wejście cyfrowe 0
4	Din1	Wejście cyfrowe 1
5	Din2	Wejście cyfrowe 2
6	Din3	Wejście cyfrowe 3
7	GND	Masa napięcia zasilania elektroniki
8	res.	Nie podłączone
9	Dout0	Wyjście cyfrowe 0
10	CAN Hi	Stan wysoki CAN
11	CAN Lo	Stan niski CAN
12	CAN GND	Masa CAN