

Sterownik silnika DC/BLDC (Serwowzmacniacz DC/BLDC) SID-E55



www.wobit.com.pl

Certyfikacja: *1



Dane techniczne:

Wartości maksymalne (limit niszczący)	
Napięcie zasilania Up brak ochrony przed zamianą biegunowości	80 V
Ciągłe napięcie zasilania elektroniki Ue brak ochrony przed zamianą biegunowości	33 V
Krótkotrwałe napięcie maksymalne <1 s Ue brak ochrony przed zamianą biegunowości	37 V
Parametry Elektryczne	
Napięcie zasilania elektroniki Ue	9..30 V
Pobór prądu elektroniki @ Ue=24V ²	typ. 80 mA
Napięcie zasilania silnika Up	9..60 V
Maks. prąd wyjściowy	50 A
Ciągły prąd wyjściowy (certyfikat UL)* ³ @Up=24V @Up=24V	9,5 A 9 A
Częstotliwość PWM	25, 32* ⁴ , 50 kHz
Parametry Mechaniczne	
Wymiary LxWxH	78 x 74 x 28 mm
Waga	95 g
Parametry Otoczenia	
Stopień ochrony	IP20
Temperatura pracy* ⁵	-40..70 °C
Wilgotność relatywna (bez kondensacji)	5..90 %
Enkoder inkrementalny	
Sygnał	A, B, Inx
Maks. częstotliwość (na kanał)	100 kHz
Napięcie wejściowe (tolerancja 24V)	0..5 V
Typ sygnału	otwarty kolektor, jednostronnie zakończony
Czujniki Halla	
Sygnał	H1, H2, H3
Maksymalna częstotliwość (na kanał)	10 kHz
Napięcie wejściowe	0..5 V
Typ sygnału	otwarty kolektor, jednostronnie zakończony
Wejścia cyfrowe	
Ilość	8 (Din0..7)
Stan niski	0.. 5 V
Stan wysoki	8..30 V
Wyjścia cyfrowe	
Ilość	4 (Dout0..3)
Ciągły prąd wyjściowy	0.3A
Obciążenie	Rezystancyjne, indukcyjne
Napięcie wyjściowe	Napięcie zasilania elektroniki Ue
Typ sygnału	Przełączanie dodatnie



Wejścia analogowe	
Ilość	3 (Ain0..2)
Typ sygnału - Ain0..1	+/- 10V, 12 Bit, różnicowy, 200 kOhm impedancja wejścia
Typ sygnału - Ain2	0..5V, 12 Bit, jednostronnie zakończony, wewnętrzny rezystor 1,5 kOhm podciągający do 5V
Protokół CAN	
Protokół	DS301
Profil	DS402
Maks. szybkość transmisji	1 Mbit/s
Specyfikacja CAN	2.0B
Izolacja galwaniczna	NIE
Zasilanie czujników (Enkoder/Hall)	
Napięcie wyjściowe	5 V
Maks. prąd wyjściowy	0.2 A

* 1 Należy przestrzegać certyfikowanych danych dotyczących wydajności (patrz notatka instrukcji UL)* 2 wzmacniacz mocy wyłączony, wyjście 5V (zasilanie czujnika) wolne

* 3 Przewód łączący przewodem o max. możliwym przekroju, częstotliwość PWM 32 kHz, temperatura otoczenia 40 °C (t> 40 °C obniżenie)

brak gwarancji, ponieważ wartość jest określona empirycznie, w celu określenia prądu ciągłego należy wziąć pod uwagę uwagi aplikacyjne

* 4 wartość domyślna

* 5 Przełączniki sześciokątne nie powinny być używane przy T <-25 °C (ustawienie identyfikatora węzła możliwe tylko za pomocą parametrów oprogramowania układowego)

Dodatkowe dane techniczne dostępne są w instrukcji obsługi MC_instrukcja.

Sterownik silnika DC/BLDC (Serwowzmacniacz DC/BLDC) SID-E55



www.wobit.com.pl

Widok urządzenia:



Oznaczenie styków:

X1 Zasilanie		
1	PE	Przewód ochronny
2	+Up	Napięcie zasilania
3	GND	Masa napięcia zasilania
4	+Ue24V	Napięcie zasilania elektroniki
5	GND	Masa napięcia zasilania elektroniki
X2 Wejścia analogowe		
1	+Ain0	Wejście analogowe 0, dodatnie
2	-Ain0	Wejście analogowe 0, ujemne
3	+Ain1	Wejście analogowe 1, dodatnie
4	-Ain1	Wejście analogowe 1, ujemne
5	Ain2	Wejście analogowe 2 (5V)
X3 Protokół CAN		
1	CAN Hi	Stan wysoki CAN
2	CAN Lo	Stan niski CAN
3	CAN GND	Masa CAN
X4 We/Wy cyfrowe		
1	res.	Nie podłączony
2	Din0	Wejście cyfrowe 0
3	Din1	Wejście cyfrowe 1
4	Din2	Wejście cyfrowe 2
5	Din3	Wejście cyfrowe 3
6	Din4	Wejście cyfrowe 4
7	Din5	Wejście cyfrowe 5
8	Din6	Wejście cyfrowe 6
9	Din7	Wejście cyfrowe 7
10	Dout0	Wyjście cyfrowe 0
11	Dout1	Wyjście cyfrowe 1
12	Dout2	Wyjście cyfrowe 2
13	Dout3	Wyjście cyfrowe 3

X5 Czujnik Halla i enkoder		
1	H1	Czujnik Halla 1
2	H2	Czujnik Halla 2
3	H3	Czujnik Halla 3
4	A	Enkoder inkrementalny, kanał A
5	/A	Enkoder inkrementalny, kanał A Negacja
6	B	Enkoder inkrementalny, kanał B
7	/B	Enkoder inkrementalny, kanał B Negacja
8	Inx	Enkoder, kanał indeksujący
9	+U5V	Napięcie pomocnicze 5V (enkoder)
10	GND	Masa napięcia pomocniczego 5V (enkoder) Uwaga: Nie łączyć z masą napięcia zasilania
X6 Silnik		
1	Ma	Faza silnika A
2	Mb	Faza silnika B
3	Mc	Faza silnika C