Sterownik silnika DC/BLDC (Serwowzmacniacz DC/BLDC)

SID-E60-EtherCAT

www.wobit.com.pl

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 maksymlane <1 s Ue brak ochrony przed zamianą biegunowości	37 V
Parametry Elektryczne	
Napięcie zasilania elektroniki Ue	9..30 V
Pobór prądu elektroniki @ Ue=24V	typ. 50 mA
Napięcie zasilania silnika Up	9..60 V
Maks. prąd wyjściowy	15 A
Ciągły prąd wyjściowy @ Ue=24V*[2]	5 A
Ciągły prąd wyjściowy @ Ue=48V*[2]	4,3 A
Maks. napięcie wyjściowe	5 A
Napięcie wyjściowe	90% Up
Częstotliwość PWM	25, 32*[1], 50 kHz
Parametry Mechaniczne	
Wymiary LxWxH	74 x 45.5 x 36 mm
Waga	65 g
Parametry Otoczenia	
Stopień ochrony	IP20
Temperatura pracy	-25..70 °C
Temperatura składowania	-25..85 °C
Wilgotność relatywna (bez kondensacji)	5..90 %
Enkoder	
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
Adnotacja	H3 równoległy z Inx
Wejścia cyfrowe	
Ilość	3 (Din0..2)
Stan niski	0.. 5 V
Stan wysoki	8..30 V
Adnotacja	Din2 równoległy z Dout0
Wyjścia cyfrowe	
Ilość	1 (Dout0)
Ciągły prąd wyjściowy	1.5A
Obciążenie	Rezystancyjne, indukcyjne
Napięcie wyjściowe	Napięcie zasilania elektroniki Ue
Typ sygnału	Przełączanie dodatnie
Adnotacja	Duot0 równoległe z Din2

Wejścia analogowe	
Ilość	1 (Ain0)
Typ sygnału	0..10V, 12 Bit, jednostronnie zakończony
Protokół CAN	
Protokół	DS301
Profil	DS402
Maks. szybkość transmisji	1 Mbit/s
Specyfikacja CAN	2.0B
Izolacja galwaniczna	NIE
EtherCAT	
Typ	EtherCAT podrzędny
Warstwa fizyczna	100 Base-Tx EtherCAT
Kontroler magistrali	ET1100
Szybkość transmisji	100 Mbit/s
Liczba portów	2xRJ45 (We, Wy)
Protokół	CoE (CANopen nad EtherCAT)
Zasilanie czujników (Enkoder/Hall)	
Napięcie wyjściowe	5 V
Maks. prąd wyjściowy	0.2 A

* [1] wzmacniacz mocy wyłączony, wyjście 5V (zasilanie czujnika) wolne
* [2] 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
* [3] wartość domyślna

Dodatkowe dane techniczne dostępne są w instrukcji obsługi MC_instrukcja.

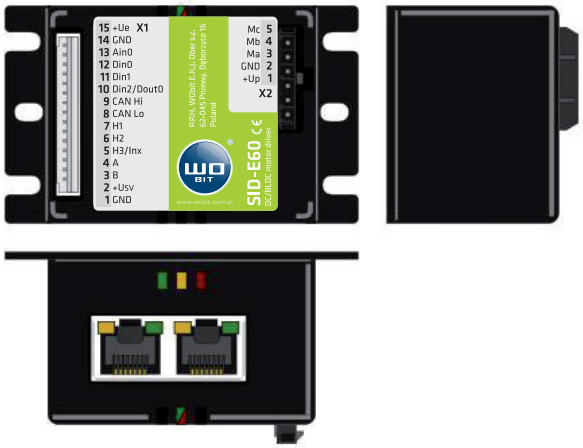
P.P.H. WObit E.K.J. Ober s.c.
62-045 Pniewy, Dęborzyce 16
tel. +48 61 22 27 410
wobit@wobit.com.pl
www.wobit.com.pl

Sterownik silnika DC/BLDC (Serwowzmacniacz DC/BLDC)

SID-E60-EtherCAT

www.wobit.com.pl

Widok urządzenia:



Oznaczenie styków:

X1	**Czujnik Halla, enkoder, We/Wy oraz CAN**	
1	GND	Masa napięcia pomocniczego 5V (enkoder i czujnik Halla) Uwaga: Nie łączyć z masą napięcia zasilania
2	+U5V	Napięcie pomocnicze 5V (enkoder i czujnik Halla)
3	B	Enkoder, kanał B
4	A	Enkoder, kanał A
5	H3/Inx	Czujnik Halla 3 / kanał indeksujący
6	H2	Czujnik Halla 2
7	H1	Czujnik Halla 1
8	CAN Lo	Stan niski CAN
9	CAN Hi	Stan wysoki CAN
10	Din2/Dout0	Wejście cyfrowe 2 / wyjście cyfrowe 0
11	Din1	Wyjście cyfrowe 1
12	Din0	Wyjście cyfrowe 2
13	Ain0	Wyjście cyfrowe 3
14	GND	Masa napięcia zasilania elektroniki
15	+Ue	Napięcie zasilania elektroniki
X2	**Silnik**	
1	+Up	Napięcie zasilania
2	GND	Masa napięcia zasilania
3	Ma	Faza silnika A
4	Mb	Faza silnika B
5	Mc	Faza silnika C
X3	**EtherCAT - Port wejściowy**	
X4	**EtherCAT - Port wyjściowy**	

P.P.H. WObit E.K.J. Ober s.c.
62-045 Pniewy, Dęborzyce 16
tel. +48 61 22 27 410
wobit@wobit.com.pl
www.wobit.com.pl