

Sterownik silnika DC/BLDC (Serwowzmacniacz DC/BLDC) SID-E60



www.wobit.com.pl

Certyfikacja: *1



Dane techniczne:

| Wartości maksymalne (limit niszczący) | |
|------------------------------------------------------------------------------------|--------------------------------------------|
| Napięcie zasilania Up brak ochrony przed zmianą biegunowości | 80 V |
| Ciągłe napięcie zasilania elektroniki Ue brak ochrony przed zmianą biegunowości | 33 V |
| Krótkotrwałe napięcie maksymalne <1 s Ue brak ochrony przed zmianą biegunowości | 37 V |
| Parametry Elektryczne | |
| Napięcie zasilania elektroniki Ue | 9..30 V |
| Pobór prądu elektroniki @ Ue=24V ² | typ. 25 mA |
| Napięcie zasilania silnika Up | 9..60 V |
| Maks. prąd wyjściowy | 15 A |
| Ciągły prąd wyjściowy (certyfikat UL) * ³ @ Ue=24V @ Ue=60V | 5 A 4,3 A |
| Napięcie wyjściowe | 90% Up |
| Częstotliwość PWM | 25, 32* ⁴ , 50 kHz |
| Parametry Mechaniczne | |
| Wymiary LxWxH | 74 x 45.5 x 14 mm |
| Waga | 30 g |
| Parametry Otoczenia | |
| Stopień ochrony | IP20 |
| Temperatura pracy | -25..70 °C |
| Temperatura składowania | -25..85 °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 |
| Adnotacja | Inx równoległe z H3 |
| 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 równoległe z Inx |
| Wejścia cyfrowe | |
| Ilość (+/- 30 V tolerancja) | 2 (Din0..1) |
| Ilość (0..30V tolerancja) | 1 (Din2) |
| Stan niski | 0.. 5 V |
| Stan wysoki | 8..30 V |
| Adnotacja | Din2 równoległy z Dout0* ⁵ |



| 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 |
| Zasilanie czujników (Enkoder/Hall) | |
| Napięcie wyjściowe | 5 V |
| Maks. prąd wyjściowy | 0.2 A |
| Wyjścia cyfrowe | |
| Ilość | 1 (Dout0) |
| Ciągły prąd wyjściowy | 1.5 A |
| Obciążenie | Rezystancyjne, indukcyjne |
| Napięcie wyjściowe | Napięcie zasilania elektroniki Ue |
| Typ sygnału | Przełączanie dodatnie, ochrona przed przepięciem |

- * 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, I / O i wyjście 5V aktywne
- * 4 wartość domyślna
- * 5 Napięcie wejściowe nie może przekraczać napięcia zasilania elektroniki Ue

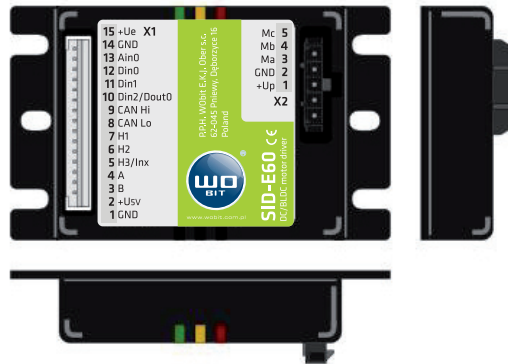
Dodatkowe dane techniczne dostępne są w instrukcji obsługi MC_instrukcja.

Sterownik silnika DC/BLDC (Serwowzmacniacz DC/BLDC) SID-E60



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 |