

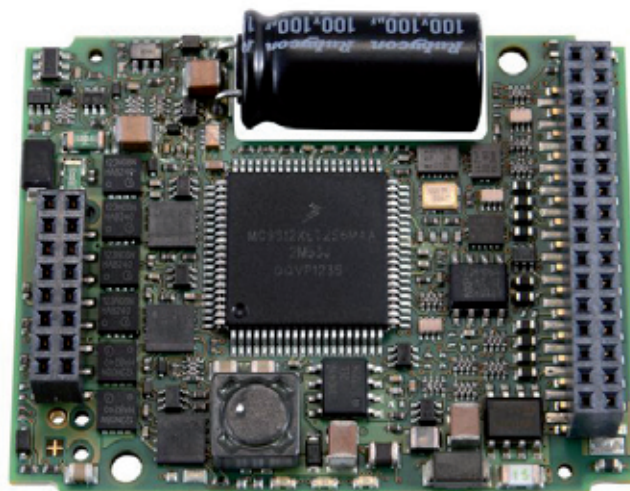
# Sterownik silnika DC/BLDC (Serwowzmacniacz DC/BLDC) SID-E66-Modul



www.wobit.com.pl

## Dane techniczne:

Wartości maksymalne (limit niszczący)	
Napięcie zasilania $U_p$ brak ochrony przed zmianą biegunowości	80 V
Ciągłe napięcie zasilania elektroniki $U_e$ brak ochrony przed zmianą biegunowości	33 V
Krótkotrwałe napięcie maksymalne $<1$ s $U_e$ brak ochrony przed zmianą biegunowości	37 V
Parametry Elektryczne	
Napięcie zasilania elektroniki $U_e$	9..30 V
Pobór prądu elektroniki @ $U_e=24V^{*1}$	typ. 40 mA
Napięcie zasilania silnika $U_p$	9..60 V
Maks. prąd wyjściowy	15 A
Ciągły prąd wyjściowy @ $U_e=24V^{*2}$	5 A
Ciągły prąd wyjściowy @ $U_e=48V^{*2}$	4,3 A
Napięcie wyjściowe	100% $U_p$
Częstotliwość PWM	25, 32 <sup>*3</sup> , 50 kHz
Parametry Mechaniczne	
Wymiary LxWxH	52.5 x 41 x 11 mm
Waga	18 g
Parametry Otoczenia	
Stopień ochrony	IP00
Temperatura pracy	-40..70 °C
Temperatura pracy	-40..85 °C
Wilgotność relatywna (bez kondensacji)	5..90 %
Enkoder	
Typ	czujnik magnetyczny
Sygnał	A, B, wewnętrzne kanały indeksujące
Rozdzielczość	12 bit na obrót silnika
Typ sygnału	czujnik magnetyczny z magnesem na osi silnika
Wejścia cyfrowe	
Ilość	4 (Din0..3)
Stan niski	0.. 5 V
Stan wysoki	8..30 V
Adnotacja	Din3 równoległe z Dout1
Wyjścia cyfrowe	
Ilość	1 (Dout0)
Ciągły prąd wyjściowy	1.5A
Obciążenie	Rezystancyjne, indukcyjne
Napięcie wyjściowe	Napięcie zasilania elektroniki $U_e$
Typ sygnału	Przełączanie dodatnie



Wejścia analogowe	
Ilość	2 (Ain0..1)
Typ sygnału	+/- 10V, 12 Bit, jednostronnie zakończony
Protokół CAN	
Protokół	DS301
Profil	DS402
Maks. szybkość transmisji	1 Mbit/s
Specyfikacja CAN	2.0B
Izolacja galwaniczna	NIE
Napięcie pomocnicze	
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

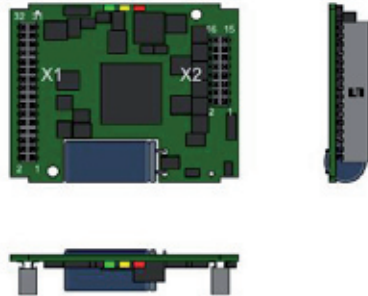
Dodatkowe dane techniczne dostępne są w instrukcji obsługi MC\_instrukcja.

# Sterownik silnika DC/BLDC (Serwowzmacniacz DC/BLDC) SID-E66-Modul



www.wobit.com.pl

## Widok urządzenia:



## Oznaczenie styków:

X1	We/Wy oraz CAN	
1	res.	Nie podłączone
2	/Id7	7 Bit id węzła negacja
3	+U5V	Napięcie pomocnicze 5V (czujnik Halla i enkoder)
4	/Id6	6 Bit id węzła negacja
5	res.	Nie podłączone
6	/Id5	5 Bit id węzła negacja
7	res.	Nie podłączone
8	/Id4	4 Bit id węzła negacja
9	res.	Nie podłączone
10	/Id3	3 Bit id węzła negacja
11	res.	Nie podłączone
12	/Id2	2 Bit id węzła negacja
13	res.	Nie podłączone
14	/Id1	1 Bit id węzła negacja
15	CAN Lo	Stan niski CAN
16	/Id0	0 Bit id węzła negacja
17	CAN Hi	Stan wysoki CAN
18	Erw2	mcSPI sygnał rozszerzenia 2
19	Dout0	Wyjście cyfrowe 0
20	Erw1	mcSPI sygnał rozszerzenia 1
21	Din2	Wejście cyfrowe 2
22	SpiSCK	Zegar mcSPI
23	Din1	Wejście cyfrowe 1
24	SpiMOSI	mcSPI wyjście nadrzędne wejście podrzędne
25	Din0	Wejście cyfrowe 0
26	Spi/SS	mcSPI wybór układu podrzędnego
27	Ain0	Wejście analogowe 0
28	SpiMISO	mcSPI wejście nadrzędne wyjście podrzędne
29	Ain1	Wejście analogowe 1
30	Din3/Dout1	Wejście cyfrowe 3
31	GND	Masa dla napięcia pomocniczego 5V (czujnik Halla i enkoder) Uwaga: Nie łączyć z masą napięcia zasilania
32	res.	Nie podłączone

X2	Silnik	
1	+Up	Napięcie zasilania
2	res.	Nie podłączone
3	+Us	Napięcie zasilania
4	res.	Nie podłączone
5	GND	masa dla napięcia zasilania silnika i elektroniki
6	GND	masa dla napięcia zasilania silnika i elektroniki
7	Ma	Faza A silnika
8	+Ue	Napięcie zasilania elektroniki
9	Ma	Faza A silnika
10	+Ue	Napięcie zasilania elektroniki
11	Mb	Faza B silnika
12	Mb	Faza B silnika
13	Mc	Faza C silnika
14	res.	Nie podłączone
15	Mc	Faza C silnika
16	res.	Nie podłączone