

Sterownik silnika DC/BLDC (Serwowzmacniacz DC/BLDC) SID-E67



www.wobit.com.pl

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*1 | typ. 45 mA |
| Napięcie zasilania silnika Up | 9..60 V |
| Maks. prąd wyjściowy | 15 A |
| Ciągły prąd wyjściowy @ Up=24V*2 | 5 A |
| Ciągły prąd wyjściowy @ Up=48V*2 | 4,3 A |
| Napięcie wyjściowe | 100% Up |
| Częstotliwość PWM | 25, 32*3, 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 | |
| Typ | sin/ cos |
| Sygnał | +Sin, -Sin, +Cos, -Cos |
| Rozdzielczość | 13 bit na okres sinus |
| Napięcie wejściowe | 1V |
| Typ sygnału | sinus/cosinus, analogowy, różnicowy |
| Wejścia cyfrowe | |
| Numer (+/-30V tolerancja) | 1 (Din0..1) |
| Numer (0..30V tolerancja) | 1 (Din2) |
| Stan niski | 0.. 5 V |
| Stan wysoki | 8..30 V |
| Adnotacja | Din2 równoległe z Dout0*4 |
| Wyjścia cyfrowe | |
| Ilość | 1 (Dout0) |
| Ciągły prąd wyjściowy | 1.5A |
| Obciążenie | Rezystancyjne, indukcyjne |
| Napięcie wyjściowe | Napięcie zasilania elektroniki Ue |
| Typ sygnału | Przełączanie dodatnie |
| Adnotacja | Dout0 równoległe z Din2 |



| Wejścia analogowe | |
|---------------------------|---|
| Ilość | 1 (Ain0) |
| 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 |

- * 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
- * 4 Napięcie wyjściowe nie może przekraczać napięcia zasilania elektroniki Ue

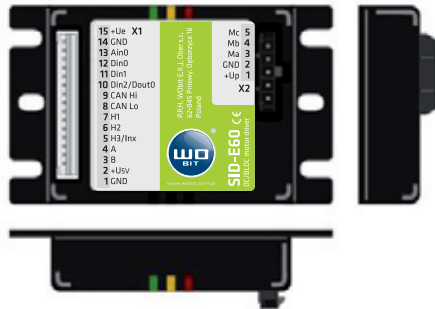
Dodatkowe dane techniczne dostępne są w instrukcji obsługi MC_instrukcja.

Sterownik silnika DC/BLDC (Serwowzmacniacz DC/BLDC) SID-E67



www.wobit.com.pl

Widok urządzenia:



Oznaczenie styków:

| X1 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 | +Cos | Enkoder dodatni sygnał cosinus |
| 4 | +Sin | Enkoder dodatni sygnał sinus |
| 5 | res. | Nie podłączone |
| 6 | -Cos | Enkoder ujemny sygnał cosinus |
| 7 | -Sin | Enkoder ujemny sygnał sinus |
| 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 |