

Sterownik silnika krokowego (Serwowzmacniacz stepper) SID-S60



www.wobit.com.pl

Dane techniczne:

Wartości maksymalne (limit niszczący)	
Napięcie zasilania U_p brak ochrony przed zamianą biegunowości	80 V
Ciągłe napięcie zasilania elektroniki U_e brak ochrony przed zamianą biegunowości	33 V
Krótkotrwałe napięcie maksymalne <1 s U_e brak ochrony przed zamianą biegunowości	37 V
Parametry Elektryczne	
Napięcie zasilania elektroniki U_e	9..30 V
Pobór prądu elektroniki @ $U_e=24V^{*1}$	typ. 30 mA
Napięcie zasilania silnika U_p	9..60 V
Maks. prąd wyjściowy	10 A
Ciągły prąd wyjściowy @ $U_p=24V^{*2}$	3,5 A
Ciągły prąd wyjściowy @ $U_p=48V^{*2}$	3 A
Napięcie wyjściowe	85% U_p
Częstotliwość PWM	32kHz
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 %
Wejścia cyfrowe	
Ilość	3 (Din0..2)
Stan niski	0.. 5 V
Stan wysoki	8..30 V
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
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, 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
 Dodatkowe dane techniczne dostępne są w instrukcji obsługi MC_instrukcja.

Sterownik silnika krokowego (Serwowzmacniacz stepper) SID-S60



www.wobit.com.pl

Widok urządzenia:



Oznaczenie styków:

X1	We/Wy i protokół CAN	
1	GND	Masa napięcia pomocniczego 5V Uwaga: Nie łączyć z masą napięcia zasilania
2	+U5V	Napięcie pomocnicze 5V
3	res.	Nie podłączone
4	res.	Nie podłączone
5	res.	Nie podłączone
6	res.	Nie podłączone
7	res.	Nie podłączone
8	CAN Lo	Stan niski CAN
9	CAN Hi	Stan wysoki CAN
10	Din2	Wejście cyfrowe 2
11	Din1	Wejście cyfrowe 1
12	Din0	Wejście cyfrowe 0
13	Ain0	Wejście analogowe 0
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 A silnika
4	Mb	Faza B silnika
5	Mc	Faza C silnika
6	Md	Faza D silnika