

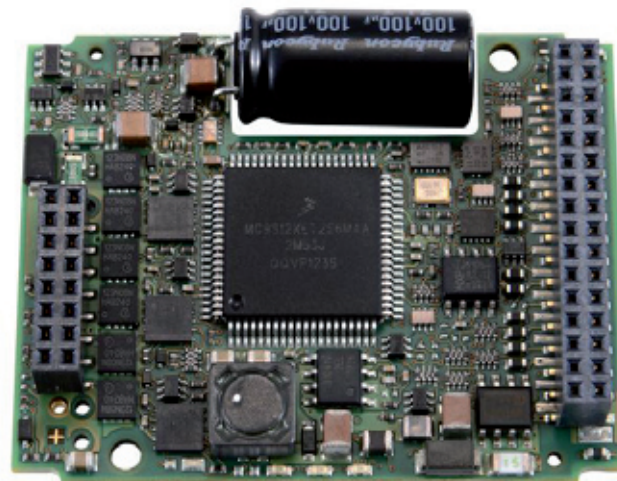
Sterownik silnika krokowego (Serwowzmacniacz stepper) SID-S65-Modul



www.wobit.com.pl

Dane techniczne:

Parametry Elektryczne	
Napięcie zasilania elektroniki Ue	9..30 V
Pobór prądu elektroniki @ Ue=24V	typ. 35 mA
Napięcie zasilania silnika Up	9..60 V
Maks. prąd wyjściowy	10 A
Napięcie wyjściowe	85% Up
Częstotliwość PWM	25, 32, 50*1 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 składowania	-40..85 °C
Wilgotność relatywna (bez kondensacji)	5..90 %
Enkoder inkrementalny	
Sygnał	A, B, Inx
Maks. częstotliwość (na kanał)	100 kHz
Napięcie wejściowe (tolerancja 24V)	5 V
Typ sygnału	otwarty kolektor, jednostronnie zakończony
Wejścia cyfrowe	
Ilość	4 (Din0..3)
Stan niski	-10.. +5 V
Stan wysoki	6..30 V
Adnotacja	Din3 równoległy z Dout1
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
Wyjścia cyfrowe	
Ilość	2 (Din0..1)
Ciągły prąd wyjściowy	1.5A
Obciążenie	Rezystancyjne, indukcyjne
Napięcie wyjściowe	Napięcie zasilania elektroniki Ue
Typ sygnału	Przełączanie dodatnie
Adnotacja	Dout1 równoległy z Din3



*1 wartość domyślna

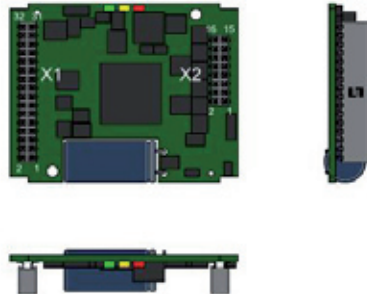
Dodatkowe dane techniczne dostępne są w instrukcji obsługi MC_instrukcja.

Sterownik silnika krokowego (Serwowzmacniacz stepper) SID-S65-Modul



www.wobit.com.pl

Widok urządzenia:



Oznaczenie styków:

X1 We/Wy i protokół CAN			X2 Silnik		
1	Inx	Enkoder inkrementalny, kanał indeksujący	1	+Up	Napięcie zasilania
2	/Id7	7 Bit id węzła negacja	2	res.	Nie podłączone
3	+U5V	Napięcie pomocnicze 5V (czujnik Halla i enkoder)	3	+Up	Napięcie zasilania
4	/Id6	6 Bit id węzła negacja	4	PE	Przewód ochronny
5	B	Enkoder inkrementalny, kanał B	5	GND	masa dla napięcia zasilania silnika i elektroniki
6	/Id5	5 Bit id węzła negacja	6	GND	masa dla napięcia zasilania silnika i elektroniki
7	A	Enkoder inkrementalny, kanał A	7	Ma	Faza A silnika
8	/Id4	4 Bit id węzła negacja	8	+Ue	Napięcie zasilania elektroniki
9	res.	Nie podłączone	9	Ma	Faza A silnika
10	/Id3	3 Bit id węzła negacja	10	+Ue	Napięcie zasilania elektroniki
11	res.	Nie podłączone	11	Mb	Faza B silnika
12	/Id2	2 Bit id węzła negacja	12	Mb	Faza B silnika
13	res.	Nie podłączone	13	Mc	Faza C silnika
14	/Id1	1 Bit id węzła negacja	14	Md	Faza D silnika
15	CAN Lo	Stan niski CAN	15	Mc	Faza C silnika
16	/Id0	0 Bit id węzła negacja	16	Md	Faza D silnika
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/Dou1	Wejście cyfrowe 3/wyjście cyfrowe 1			
31	GND	Masa dla napięcia pomocniczego 5V (czujnik Halla i enkoder)			
32	res.	Nie podłączone			