

Antriebsregler

DAS-E25-EtherCAT



ÜBER 50 JAHRE TECHNIK

Technische Daten

Leistung	
Versorgungsspannung Elektronik U _e	9..30 V
Stromaufnahme Elektronik @ U _e =24V (Bus nicht angeschlossen)	typ. 100 mA
Versorgungsspannung Leistung U _p	9..60 V
Maximaler Ausgangsstrom	100 A
Dauerausgangsstrom @ U _e =24V* ²	35 A
Dauerausgangsstrom @ U _e =48V* ²	26 A
Ausgangsspannung	100% U _p
PWM-Frequenz	25, 32* ¹ , 50 kHz
Min. Anschlussinduktivität	200 µH
Mechanische Daten	
Abmessungen LxBxH	111 x 100 x 53 mm
Gewicht	550 g
Umgebung	
Schutzart	IP20
Temperaturbereich	0..70 °C
Luftfeuchtigkeit (nicht kondensierend)	5..85 %
Drehgeber	
Typ	inkremental
Signale	A,/A,B,/B,Inx,/Inx
Max. Frequenz pro Spur	500 kHz
Eingangssignal (24V tolerant)	5 V
Signal-Typ	differenziell, open collector, single ended
Hall-Sensoren	
Signale	H1,/H1,H2,/H2,H3,/H3
Max. Frequenz pro Spur	10 kHz
Eingangssignal (24V tolerant)	5 V
Signal-Typ	differenziell, open collector, single ended
Digitale Eingänge	
Anzahl	8 (Din0..7)
Low-Schaltswelle	-30..5 V
High-Schaltswelle	8..30 V
Digitale Ausgänge	

Anzahl	2 (Dout0..1)
Dauerausgangsstrom	2.5 A
Lasten	resistiv, induktiv
Ausgangsspannung	Versorgungsspannung Elektronik U _e
Signal-Typ	plusschaltend
Analoge Eingänge	
Anzahl	1 (Ain0)
Signal-Typ	+/- 10V, 12 Bit, differentiell
Anzahl	1 (Ain1)
Signal-Typ	+/- 10V, 12 Bit, single ended
CAN-Bus	
Protokoll	DS301
Geräteprofil	DS402
Max. Baudrate	1 Mbit/s
CAN Spezifikation	2.0B
Galvanisch getrennt	ja
EtherCAT	
Typ	EtherCAT Slave
Physikal Layer	100 Base-Tx EtherCAT
Bus Controller	ET1100
Max. Baudrate	100 Mbit/s
Anzahl der Ports	2xRJ45 (In,Out)
Protokoll	CoE (CANopen over EtherCAT)

*¹ Standardwert*² Umgebungstemperatur 40 °C, PWM-Frequenz 32 kHz

Antriebsregler

DAS-E25-EtherCAT



ÜBER 50 JAHRE TECHNIK

Klemmenbelegung

X1 Motor		
1	FE	Funktionserde
2	+Up	Versorgungsspannung Leistung
3	GND	Masse Leistung
4	Ma	Motorphase A
5	Mb	Motorphase B
6	Mc	Motorphase C
X2 Hall-Sensoren und Drehgeber		
1	H1	Hallsensorsignal 1
2	H2	Hallsensorsignal 2
3	H3	Hallsensorsignal 3
4	A	Inkrementalgeber - Spur A
5	B	Inkrementalgeber - Spur B
6	Inx	Inkrementalgeber - Index
7	+U5V	5V Geberversorgung (Hall und Drehgeber)
8	/H1	Hallsensorsignal 1 negiert
9	/H2	Hallsensorsignal 2 negiert
10	/H3	Hallsensorsignal 3 negiert
11	/A	Inkrementalgeber - Spur A negiert
12	/B	Inkrementalgeber - Spur B negiert
13	/Inx	Inkrementalgeber - Index negiert
14	GND	Masse Geberversorgung
X3 I/O's und CAN		
1	+Ue24V	Versorgungsspannung Elektronik
2	+Ain0	Analoger Eingang 0, Plus
3	Din0	Digitaler Eingang 0
4	Din1	Digitaler Eingang 1
5	Din2	Digitaler Eingang 2
6	Din3	Digitaler Eingang 3
7	GND	Masse Elektronik
8	-Ain0	Analoger Eingang 0, Minus
9	Dout0	Digitaler Ausgang 0
10	CAN Hi	CAN High
11	CAN Lo	CAN Low
12	CAN GND	CAN Ground

X4 I/O's		
1	Ain1	Analoger Eingang 1
2	Din4	Digitaler Eingang 4
3	Din5	Digitaler Eingang 5
4	Din6	Digitaler Eingang 6
5	Dout1	Digitaler Ausgang 1
6	Din7	Digitaler Eingang 7
X5 EtherCAT - In Port		
X6 EtherCAT - Out Port		

