

## Antriebsregler

**DAS-E65-EtherCAT**

ÜBER 50 JAHRE TECHNIK

**Technische Daten**

<b>Leistung</b>	
Versorgungsspannung Elektronik Ue	9..30 V
Stromaufnahme Elektronik @ Ue=24V (Bus nicht angeschlossen)	typ. 65 mA
Versorgungsspannung Leistung Up	9..60 V
Maximaler Ausgangsstrom	15 A
Dauerausgangsstrom @ Ue=24V*2	5 A
Dauerausgangsstrom @ Ue=48V*2	4.3 A
Ausgangsspannung	100% Up
PWM-Frequenz	25, 32*1, 50 kHz
Min. Anschlussinduktivität	200 uH
<b>Mechanische Daten</b>	
Abmessungen LxBxH	74 x 45.5 x 36 mm
Gewicht	65 g
<b>Umgebung</b>	
Schutzart	IP20
Temperaturbereich	0..70 °C
Luftfeuchtigkeit (nicht kondensierend)	5..85 %
<b>Drehgeber</b>	
Typ	inkremental
Signale	A,B,Inx
Max. Frequenz pro Spur	100 kHz
Eingangssignal	5 V
Signal-Typ	open collector, single ended
<b>Hall-Sensoren</b>	
Signale	H1,H2,H3
Max. Frequenz pro Spur	10 kHz
Eingangssignal	5 V
Signal-Typ	open collector, single ended
<b>Digitale Eingänge</b>	
Anzahl	3 (Din0..2)
Low-Schaltswelle	-10..5 V
High-Schaltswelle	6..30 V
Bemerkung	Din2 parallel zu Dout0

<b>Digitale Ausgänge</b>	
Anzahl	1 (Dout0)
Dauerausgangsstrom	1.5 A
Lasten	resistiv, induktiv
Ausgangsspannung	Versorgungsspannung Elektronik Ue
Signal-Typ	plusschaltend
Bemerkung	Dout0 parallel zu Din2
<b>Analoge Eingänge</b>	
Anzahl	1 (Ain0)
Signal-Typ	+/- 10V, 12 Bit, single ended
<b>CAN-Bus</b>	
Protokoll	DS301
Geräteprofil	DS402
Max. Baudrate	1 Mbit/s
CAN Spezifikation	2.0B
Galvanisch getrennt	nein
<b>EtherCAT</b>	
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)



Abbildung ähnlich

\*1 Standardwert

\*2 Umgebungstemperatur 40 °C, PWM-Frequenz 32 kHz, asymmetrische PWM

## Antriebsregler

# DAS-E65-EtherCAT



ÜBER 50 JAHRE TECHNIK

### Klemmenbelegung

X1 Hall-Sensoren, Drehgeber, I/O's und CAN		
1	GND	Masse Geberversorgung
2	+U5V	5V Geberversorgung (Hall und Drehgeber)
3	B	Inkrementalgeber - Spur B
4	A	Inkrementalgeber - Spur A
5	H3/Inx	Hallsensorsignal 3 / Inkrementalgeber - Index
6	H2	Hallsensorsignal 2
7	H1	Hallsensorsignal 1
8	CAN Lo	CAN Low
9	CAN Hi	CAN High
10	Din2/Dout0	Digitaler Eingang 2 / Digitaler Ausgang 0
11	Din1	Digitaler Eingang 1
12	Din0	Digitaler Eingang 0
13	Ain0	Analoger Eingang 0
14	GND	Masse Elektronik
15	+Ue	Versorgungsspannung Elektronik
X2 Motor		
1	+Up	Versorgungsspannung Leistung
2	GND	Masse Leistung
3	Ma	Motorphase A
4	Mb	Motorphase B
5	Mc	Motorphase C
6	res.	Reserviert
X3 EtherCAT - In Port		
X4 EtherCAT - Out Port		

