

## Antriebsregler EDC-B60

Absolut max. Rating (Zerstörungsgrenzen)	
Versorgungsspannung Leistung Up kein Verpolungsschutz	80 V
Dauerspannung Elektronikversorgung Ue kein Verpolungsschutz	33 V
Kurzfristige Spitzenspannung < 1s Ue kein Verpolungsschutz	37 V
Leistung	
Versorgungsspannung Elektronik Ue	9..30 V
Stromaufnahme Elektronik@ Ue=24V*1	typ. 20 mA
Versorgungsspannung Leistung Up	9..60 V
Maximaler Ausgangsstrom	15 A
Dauerausgangsstrom @ Up=24V*2	5 A
Dauerausgangsstrom @ Up=48V*2	4.3 A
PWM	
Ausgangsspannung	90% Up
PWM-Frequenz	12.5, 25*3 kHz
Mechanische Daten	
Abmessungen LxBxH	74 x 45 x 17 mm
Gewicht	30 g
Umgebung	
Schutzart	IP20
Umgebungstemperatur (Betrieb)	-25..70 °C
Umgebungstemperatur (Lagerung)	-25..85 °C
Luftfeuchtigkeit (nicht kondensierend)	5..90 %
CAN-Bus	
Protokoll	DS301
Max. Baudrate	1 Mbit/s
CAN Spezifikation	2.0B
Galvanisch getrennt	nein



Abbildung ähnlich

Geberversorgung (Hall-Sensoren)	
Ausgangsspannung	5 V
Maximaler Ausgangsstrom	0.2 A
Hall-Sensoren	
Signale	H1,H2,H3
Max. Frequenz pro Spur	10 kHz
Eingangssignal	0..5 V
Signal-Typ	open collector, single ended
Digitale Eingänge	
Anzahl - digitale Eingänge	3 (Din0..2)
Low-Pegel	0..5 V
High-Pegel	8..30 V
Analoge Eingänge	
Anzahl	1 (Ain0)
Signal-Typ	0..10 V, 12 Bit, single ended

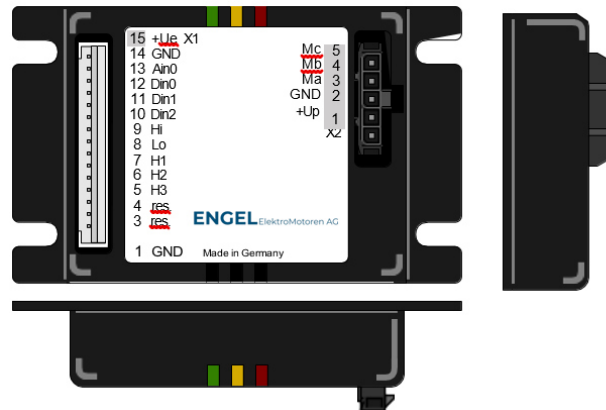
\*1 Endstufe aus, 5V Ausgang (Geberversorgung) ist unbelastet

\*2 Anschlusskabel mit maximal möglichem Leitungsquerschnitt, PWM-Frequenz 25 kHz, Umgebungstemperatur 40 °C (t >40 °C Derating), Effektivstrom: 5 A → 4.1 Aeff, 4.3 A → 3.5 Aeff, keine Garantie, da der Wert empirisch ermittelt wurde, bitte beachten Sie die Applikation Notes zur Ermittlung des Dauerstromes

\*3 Standardwert

Weitere technische Daten finden Sie im edcManual.

## Schema



## Klemmenbelegung

X1	Hall, I/O's und CAN	
1	GND	Masse für Geberversorgung Bemerkung: nicht mit Anlagenmasse verbinden
2	+U5V	5V Ausgangsspannung für Geberversorgung Sensoren: Hall
3	res.	Reserviert
4	res.	Reserviert
5	H3	Hallsensorsignal 3
6	H2	Hallsensorsignal 2
7	H1	Hallsensorsignal 1
8	CAN Lo	CAN Low
9	CAN Hi	CAN High
10	Din2	Digitaler Eingang 2
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