

## Antriebsregler EDC-E65

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*2	typ. 40 mA
Versorgungsspannung Leistung Up	9..60 V
Maximaler Ausgangsstrom	15 A
Dauerausgangsstrom ** @Up=24V	5 A
@Up=48V	4.3 A
PWM	
Ausgangsspannung	100% Up
PWM-Frequenz	25, 32***, 50 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
Geräteprofil	DS402
Max. Baudrate	1 Mbit/s
CAN Spezifikation	2.0B
Galvanisch getrennt	nein



Abbildung ähnlich

Geberversorgung (Drehgeber/Hall)	
Ausgangsspannung	5 V
Maximaler Ausgangsstrom	0.2 A
Drehgeber	
Typ	inkremental
Signale	A,B,Inx
Max. Frequenz pro Spur	100 kHz
Eingangssignal	0..5 V
Signal-Typ	open collector, single ended
Bemerkung	Inx parallel zu H3
Hall-Sensoren	
Signale	H1,H2,H3
Max. Frequenz pro Spur	10 kHz
Eingangssignal	0..5 V
Signal-Typ	open collector, single ended
Bemerkung	H3 parallel zu Inx
Digitale Eingänge	
Anzahl (+/-30V tolerant)	2 (Din0..1)
Anzahl (0..30V tolerant)	1 (Din2)
Low-Pegel	0..5 V
High-Pegel	8..30 V
Bemerkung	Din2 parallel zu Dout0**5
Digitale Ausgänge	
Anzahl	1 (Dout0)
Dauerausgangsstrom	1.5 A
Lasten	resistiv, induktiv
Ausgangsspannung	Versorgungsspannung Elektronik Ue
Signal-Typ	plusschaltend
Bemerkung	Dout0 parallel zu Din2
Analoge Eingänge	
Anzahl	1 (Ain0)
Signal-Typ	+/- 10V, 12 Bit, single ended

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

\*\*3 Anschlusskabel mit maximal möglichem Leitungsquerschnitt, PWM-Frequenz 32 kHz (asymmetrisch), Umgebungstemperatur 40 °C, I/O's und 5V Ausgang belastet, Effektivstrom: 5 A → 4.1 Aeff, 4.3 A → 3.5 Aeff

\*\*4 Standardwert

\*\*5 Eingangsspannung darf die Versorgungsspannung der Elektronik (Ue) nicht überschreiten

Weitere technische Daten finden Sie im edcManual.



## Klemmenbelegung

X1	Hall-Sensoren, Drehgeber, I/O's und CAN	
1	GND	Masse für Geberversorgung Bemerkung: nicht mit Anlagenmasse verbinden
2	+U5V	5V Ausgangsspannung für Geberversorgung Sensoren: Drehgeber, Hall
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