

PRÄZISION IN BEWEGUNG

Motorregler E65



1. Technische Daten Motorsteuerung E65

Name	Wert
Leistung	
- Versorgungsspannung Elektronik Ue	9..30 V
- Stromaufnahme Elektronik @ Ue=24V	typ. 40 mA
- Versorgungsspannung Leistung Up	9..60 V
- Maximaler Ausgangsstrom	15 A
- Dauerausgangsstrom @ Up=24V*2	5 A
- Dauerausgangsstrom @ Up=48V*2	4.3 A
- Ausgangsspannung	100% Up
- PWM-Frequenz	25, 32*1, 50 kHz
- PWM-Modus	symmetrisch / asymmetrisch
- Min. Anschlussinduktivität	200 uH
Motortypen	
- bürstenbehaftete Motoren	ja
- bürstenlose Motoren	ja
- Linearmotoren	ja
- Schrittmotoren	nein
Mechanische Daten	
- Abmessungen LxBxH	74 x 45.5 x 14 mm
- Gewicht	30 g
- Montage	Wand
- Steckverbinder	Crimp-Technik
Umgebung	
- Schutzart	IP20
- Temperaturbereich	0..40 °C
- Luftfeuchtigkeit (nicht kondensierend)	5..85 %
Bedienelemente	
- Kodierschalter	nein
- Status-LEDs	ja
Reglerzykluszeiten	
- Stromregler (CURR)	125 us
- Drehzahlregler (SVEL)	250 us
- Drehzahlregler (VEL)	1000, 2000*1 us
- Positionierregler (POS)	1000, 2000*1 us
Drehgeber	

Name	Wert
- Typ	inkremental
- Signale	A,B,Inx
- Max. Frequenz pro Spur	100 kHz
- Eingangssignal	5 V
- Signal-Typ	open collector, single ended
Hall-Sensoren	
- Signale	H1,H2,H3
- Max. Frequenz pro Spur	10 kHz
- Eingangssignal	5 V
- Signal-Typ	open collector, single ended
Digitale Eingänge	
- Anzahl	3 (Din0..2)
- Low-Schaltswelle	-10..5 V
- High-Schaltswelle	6..30 V
- Bemerkung	Din2 parallel zu Dout0
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
CAN-Bus	
- Protokoll	DS301
- Geräteprofil	DS402
- Max. Baudrate	1 Mbit/s
- CAN Spezifikation	2.0B
- Galvanisch getrennt	nein

PRÄZISION IN BEWEGUNG



GEFEG-NECKAR
Antriebssysteme GmbH
Industriestraße 25-27
D-78559 Gosheim

Tel. +49 (0) 74 26 / 608-0
Fax +49 (0) 74 26 / 608-410

www.gefeg-neckar.de
info@gefeg-neckar.de