OEM Automatic Sp. z o.o.
ul. Działkowa 121 A, 02-234 Warszawa
+48 22 863 27 22 | info@pl.oem.se | www.oemautomatic.pl

IPOS3602

Inteligentny serwonapęd - 75 W

P028.001.E001
iPOS3602 VX-CAN (36V, 2A, encoder, CAN)

- Moc do 75W, prąd ciągły/szczytowy 2/3.2A, napięcie zasilania 12-36VDC
- Wbudowany kontroler ruchu
- Dla silników szczotkowych DC, BLDC oraz krokowych
- Komunikacja po RS-232 (TMLCAN) oraz CANopen (domyślnie) lub EtherCAT (opcjonalnie)
- Konstrukcja otwarta PCB lub w obudowie

OPIS PRODUKTU

Kompaktowy kontroler do sterowania silnikami prądu stałego, silnikami PMSM / BLDC i silnikami krokowymi. IPOS3602 to inteligentny, swobodnie programowalny serwokontroler, ze zintegrowanym stopniem wyjściowym, kontrolerem MotionChip ™, sygnałami I/O i interfejsem magistrali CAN w jednym urządzeniu. IPOS3602 został zaprojektowany w kilku wersjach: jako moduł wtykowy PCIe do integracji na płycie głównej, jako moduł do lutowania / podłączania i jako zabudowana jednostka, co umożliwia łatwą integrację nawet w ograniczonych przestrzeniach. Do jednej płyty głównej można podłączyć wiele modułów VX, dzięki czemu uzyskuje się zwartą konstrukcję, oszczędność czasu i optymalizację kosztów.

Parametry elektryczne:
- Napięcie zasilania logiki / zasilania: 9 - 36 VDC
- Prąd wyjściowy: 2 A ciągły, prąd szczytowy 3,2 A.

Typy silników:
- Bezszczotkowe silniki prądu stałego (silniki BLDC, PMSM)
- Szczotkowe silniki prądu stałego (silniki prądu stałego)
- Silniki krokowe (2- lub 3-fazowe)
- Siłowniki cewek drgających
- Silniki liniowe

Opcje sprzężenia zwrotnego:
- Enkoder inkrementalny
- SinCos 1Vpp
- Cyfrowe czujniki Halla
- Analogowe czujniki Halla

Kontrola:
- Poprzez magistralę CAN, impuls i kierunek lub wejścia analogowe / cyfrowe
- Autonomiczne wykonywanie złożonych sekwencji ruchu zapisanych w nieulotnej pamięci napędu.

Komunikacja:
- RS232 - do 115 Kbit / s
- CANopen - według profili CiA 301, 305 i 402
- TMLCAN - zastrzeżony protokół CAN firmy Technosoft
- Ethernet - opcjonalnie poprzez dodatkowy moduł komunikacyjny
- EtherCAT - z CANopen przez protokół EtherCAT (CoE), w zależności od wersji

Wejścia / wyjścia cyfrowe i analogowe:
- 5 wejść cyfrowych: konfigurowalne 5-36 V, NPN lub PNP
- 4 wyjścia cyfrowe: 5-36 V, 0,5 A, otwarty kolektor NPN
- 1 wejście analogowe: 12 bitów, 0-5 V.
- Możliwość wykorzystania wyjścia cyfrowego do sterowania zewnętrznym hamulcem silnika.
- Zintegrowana funkcja czopera hamowania do sterowania zewnętrznym rezystorem hamowania.

SPECYFIKACJA TECHNICZNA

Dostawca	Technosoft
Masa	10 g
Moc	75 W
Napięcie zasilania	12 V DC, 24 V DC, 36 V DC
Obsługiwane silniki	PMSM, Voice coil, BLDC, Krokowe, Liniowe, DC
Prąd szczytowy	3,2 A
Prąd znamionowy	2 A
Protokół komunikacyjny	CANopen, RS-232, TMLCan
Rodzaj sterowania	Krzywka elektroniczna, Przekładnia elektroniczna, Pozycja, Prędkość, Moment
Sprzężenie zwrotne (typ enkodera)	1 Vpp Sin/Cos, Analogowe czujniki Halla, Inkrementalny, Cyfrowe czujniki Halla, Bezczujnikowe, Tachogenerator
Wejścia analogowe	2
Wejścia cyfrowe	5 szt
Wyjścia cyfrowe	3 szt
Wymiary dł x sz x wy	56x28.8x7.6 mm