

IPOS3602

Inteligentny serwonapęd - 75 W

P028.001.E101

iPOS3602 MX-CAN (36V, 2A, pin-plug, enkoder, CANopen)



- 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

Dimensions length x width x height	55x26.4x13.1
Dostawca	Technosoft
Masa	8 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, Bezczytnikowe, Tachogenerator
Wejścia analogowe	1
Wejścia cyfrowe	5 szt
Wyjścia cyfrowe	3 szt