

IPOS3604

Inteligentny serwonapęd – 144 W

P028.002.E101

iPOS3604 MX-CAN (36V, 4A, pin-plug, encoder, CAN)

- Moc do 144W, prąd ciągły/szczytowy 4/10A, 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. IPOS3604 to inteligentny, swobodnie programowalny serwokontroler, ze zintegrowanym stopniem wyjściowym, kontrolerem MotionChip™, sygnałami I/O i interfejsem magistrali CAN w jednym urządzeniu. IPOS3604 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, co prowadzi do zwartej konstrukcji, oszczędności czasu i optymalizacji kosztów.

SPECYFIKACJA TECHNICZNA

Dimensions length x width x height	55x26.4x13.1
Dostawca	Technosoft
Masa	8 g
Moc	144 W
Napięcie zasilania	12 V DC, 24 V DC, 36 V DC
Obsługiwane silniki	PMSM, Voice coil, BLDC, Krokowe, Liniowe, DC
Prąd szczytowy	10 A
Prąd znamionowy	4 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