

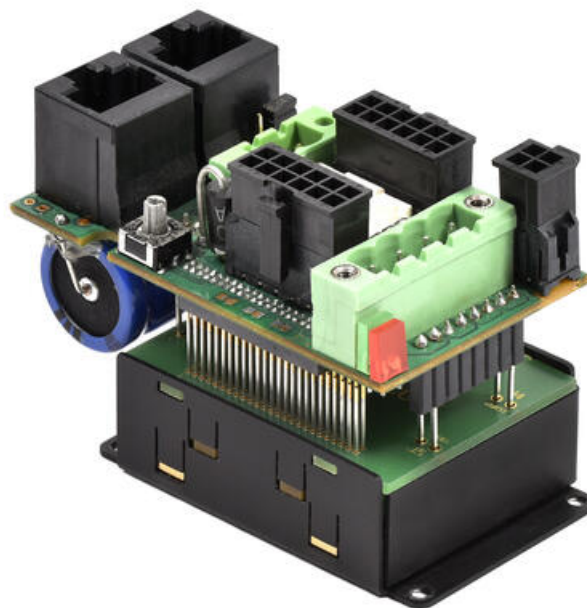
## IMOTIONCUBE

Inteligentny serwonapęd – 1600 W

P025.126.E121

iMOTIONCUBE CAT-STO (Pin plug version, EtherCAT, STO inputs)

- Moc do 2500W, prąd ciągły/szczytowy 20/40A, napięcie zasilania 12-60VDC
- Wbudowany kontroler ruchu, 2 wejścia STO zgodne z SIL3/Cat3/PLe
- Do silników szczotkowych DC, BLDC oraz krokowych
- Komunikacja po RS-232 (TMLCAN) oraz CANopen (domyślnie) lub Ethernet (opcjonalnie)
- Zwarta konstrukcja, plug-in



### OPIS PRODUKTU

Ultrakompaktowy i mocny serwokontroler ze zintegrowanym kontrolerem MotionChip™, interfejsem CAN / CANopen lub EtherCAT i funkcją bezpieczeństwa STO. Uniwersalne zastosowanie dzięki wsparciu różnych technologii silnikowych i czujników sprzężenia zwrotnego. Niezwykle kompaktowa konstrukcja umożliwia łatwą integrację w najmniejszej przestrzeni. Zaprojektowany jako moduł wtykowy (tylko 60 x 40 x 28,2 mm), iMotionCube oferuje idealne rozwiązanie przy ograniczonej przestrzeni montażowej.

### SPECYFIKACJA TECHNICZNA

|                                    |                                                                                                                                       |
|------------------------------------|---------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------|
| Dimensions length x width x height | 60x40x28.2                                                                                                                            |
| Dostawca                           | Technosoft                                                                                                                            |
| Masa                               | 45 g                                                                                                                                  |
| Moc                                | 1600 W                                                                                                                                |
| Napięcie zasilania                 | 12 V DC, 24 V DC, 36 V DC, 48 V DC, 56 V DC, 72 V DC                                                                                  |
| Obsługiwane silniki                | PMSM, Voice coil, BLDC, Krokowe, Liniowe, DC                                                                                          |
| Prąd szczytowy                     | 40 A                                                                                                                                  |
| Prąd znamionowy                    | 20 A                                                                                                                                  |
| Protokół komunikacyjny             | RS-232, EtherCAT                                                                                                                      |
| Rodzaj sterowania                  | Krzywka elektroniczna, Przekładnia elektroniczna, Pozycja, Prędkość, Moment                                                           |
| Sprzężenie zwrotne (typ enkodera)  | SSI, BISS-C, EnDat 2.2, 1 Vpp Sin/Cos, Inkrementalny, Cyfrowe czujniki Halla, Bezczytnikowe, Tachogenerator, Analogowe czujniki Halla |

|                   |       |
|-------------------|-------|
| Wejścia analogowe | 2     |
| Wejścia cyfrowe   | 4 szt |
| Wyjścia cyfrowe   | 4 szt |