

## 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 umożliwi 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)

Silowniki 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

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