

NEW

EPOS4 Module 50/15, 数字位置控制,15 A, 10- 50 VDC

产品编号 504383



放大图片

- 比较产品
- 加入收藏夹
- 询价
- 推荐

价格明细		
单价	1-4	CHF 383.90
	5-19	CHF 338.20
	20-49	CHF 290.70
	件以上 50	请询价
不含增值税价格		

开始组合

订购数量 1

放入购物车

打印产品详情

描述

EPOS4 Module 50/15 是一款动态的 OEM 位置控制器模块，可集成到客户系统内。 适用于连续输出功率 750 W 以下带编码器的有刷 DC 电机以及带霍尔传感器和编码器的无刷 EC 电机（BLDC）。

规格

产品		
	重量	70 g
电机		
	DC电机可达	750 W
	EC电机可达	750 W
传感器		
	无传感器（DC电机）	是
	数字增量式编码器（双通道，单端）	是
	数字增量式编码器（双通道，差分）	是
	数字增量式编码器（3通道，差分）	是
	数字霍尔传感器（EC电机）	是
	SSI绝对值编码器	是
运行模式		
	电流控制器	是（转矩）
	转速闭环控制器	是
	位置控制器	是
电气数据		
	最小工作电压V _{CC}	10 V
	最大工作电压V _{CC}	50 V
	可选最小逻辑供电电压V _C	10 V
	可选最大逻辑供电电压V _C	50 V
	最大输出电压（系数 * V _{CC} ）	0.9
	最大输出电流I _{max}	30 A
	峰值输出电流最长持续时间I _{max}	60 s
	连续输出电流I _{cont}	15 A
	功率输出级PWM时钟频率	50 kHz
	PI电流环控制采样频率	25 kHz
	PI速度环控制采样频率	2.5 kHz
	PID位置控制采样频率	2.5 kHz
	最大效率	98 %
	最大转速（DC电机）	100000 rpm
	1极对EC电机方波换向时的最大转速	100000 rpm
	1极对EC电机正弦波换向时的最大转速	50000 rpm
	内置电机扼流圈/每相	2 μH
输入端		
	霍尔传感器信号	H1, H2, H3
	编码器信号	A, A\, B, B\, I, I\
	编码器最大输入频率	6.2 MHz
	传感器信号	A, A\, B, B\, I, I\, Clock, Clock\, Data, Data\
	数字量输入	8
	数字输入功能	限位开关，基准开关，一般用途
	模拟输入量	2
	分辨率，范围，电路	12 比特，-10...+10V，差分式
	模拟输入功能	一般用途

输出端		
	数字量输出	3
	数字输出功能	制动器，一般用途
	模拟输出量	2
	分辨率，范围	12 比特，-4...+4V
	模拟输出功能	coming soon
电压输出端		
	霍尔传感器供电电压	参见“传感器供电电压”
	编码器供电电压	参见“传感器供电电压”
	传感器供电电压	+5 VDC，最大 100 mA
	辅助输出电压	+5 VDC，最大 150 mA
接口		
	RS232	是
	USB 2.0（全速）	是
	CAN	是
	CANopen	从站
	CANopen应用层	CiA 301
	CANopen框架	CiA 305
	CANopen轮廓运动控制	CiA 402
	RS232转CAN网间连接功能	是
	USB转CAN网间连接功能	是
	EtherCAT	即将推出（可选）
显示		
	“待机”（Ready）状态显示	绿色 LED
	“故障”（Error）状态显示	红色 LED
保护功能		
	保护功能	限流功能，浪涌电流，超温，欠压，超压，电压瞬变和电机线路短路，反馈信号丢失
环境条件		
	最小工作温度	-30 °C
	最大工作温度	25 °C
	温度 – 扩展范围	+25...+77 °C, Derating: -0.288 A/°C
	最小储存温度	-40 °C
	最大储存温度	85 °C
	最低空气湿度（无冷凝）	5 %
	最高空气湿度（无冷凝）	90 %
机械数据		
	重量	70 g
	尺寸（长度）	59.5 mm
	尺寸（宽度）	62 mm
	尺寸（高度）	16.4 mm
	安装	可插接到接线板 RM 2.54 mm 中，适合 M3 螺栓的固定孔
软件		
	安装程序	EPOS Setup
	图形用户界面	EPOS Studio
	操作系统	Windows 10, 8, 7
	针对PC的Windows动态链接库	32/64 位
	PC主机	IXXAT, Vector, National Instruments, Kvaser, NI-XNET
	编程示例	MS Visual C#, MS Visual C++, MS Visual Basic, MS Visual Basic.NET, Borland C++, Borland Delphi, NI LabView, NI LabWindows/CVI
	Linux共享对象库	X86 32/64 位, ARMv7
	编程示例	Eclipse C++/QT
功能		
	CANopen位置轮廓模式	是
	CANopen转速轮廓模式	是
	CANopen归零模式	是
	CANopen周期性同步转矩控制	是
	位置控制前馈	是
	速度控制前馈	是
	制动器控制	是
	STO（安全关断扭矩）	根据 IEC61800-5-2
	高级自动控制设置	是

下载

- 目录页数
- 目录页数 (deutsch, PDF 455 KB)

版本 2017
- 目录页数 (englisch, PDF 436 KB)

版本 2017

- 手册
- 英语
- EPOS4 Feature Chart (englisch, PDF 608 KB)

版本 April 2017
- EPOS4 Firmware Specification (englisch, PDF 8 MB)

版本 June 2017
- EPOS4 Communication Guide (englisch, PDF 2 MB)

版本 May 2017
- EPOS4 Module 50/15 Hardware Reference (englisch, PDF 16 MB)

版本 May 2017
- EPOS4 Firmware Version Readme (englisch, PDF 146 KB)

版本 June 2017

- > EPOS4 Application Notes Collection (englisch, PDF 3 MB)
- > CAD Drawing EPOS4 Module 50/15 (englisch, ZIP 6 MB)
- > EPOS4 EtherCAT Card Hardware Reference (englisch, PDF 2 MB)

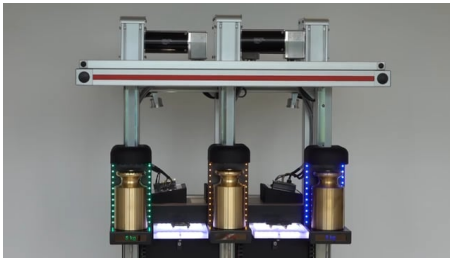
版本 May 2017
版本 June 2016
版本 November 2017

软件/固件

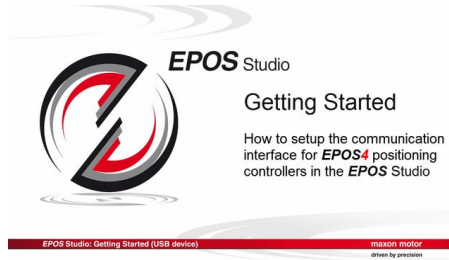
英语

- > Setup EPOS2, EPOS2 P, EPOS3, EPOS4 and MCD's - Studio 3.2 (englisch, ZIP 1 GB) 版本 29
- > EPOS Setup Release Notes (englisch, PDF 146 KB) 版本 May 2017
- > EPOS Command Library Documentation (englisch, PDF 9 MB) 版本 May 2017
- > EPOS Windows 32-Bit and 64-Bit DLL (englisch, ZIP 89 MB) 版本 6.2.1.0
- > EPOS .Net Library (englisch, ZIP 32 MB) 版本 6.2.1.0
- > EPOS LabVIEW Instrument Driver (englisch, ZIP 20 MB) 版本 6.2.1.0
- > EPOS Linux Library (32-bit for ARMv7/8) (englisch, ZIP 8 MB) 版本 6.2.1.0

视频



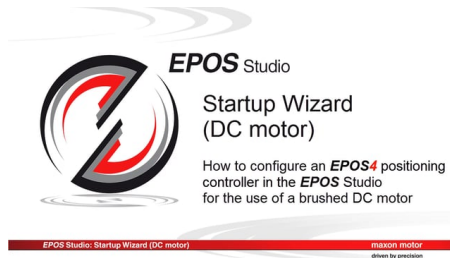
EPOS4 Module Power Positioning Controller
02:06 至少



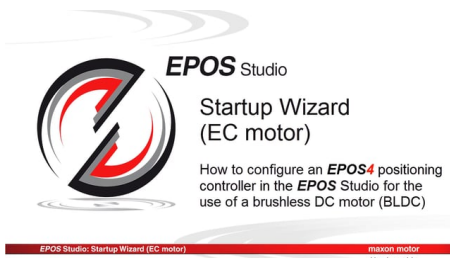
EPOS Studio Getting Started
02:46 至少



EPOS Studio - Firmware Update Wizard
03:55 至少



Startup wizard brushed DC motor
03:48 至少



EPOS Studio - Startup Wizard (BLDC motor)
04:46 至少



Regulation Tuning - Auto tune function
05:31 至少



> 购买合适的附件