





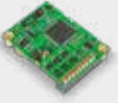












# Electrónicas de control de posición EPOS4 – Sinopsis

motor control

## Modules

## Ready-to-connect units

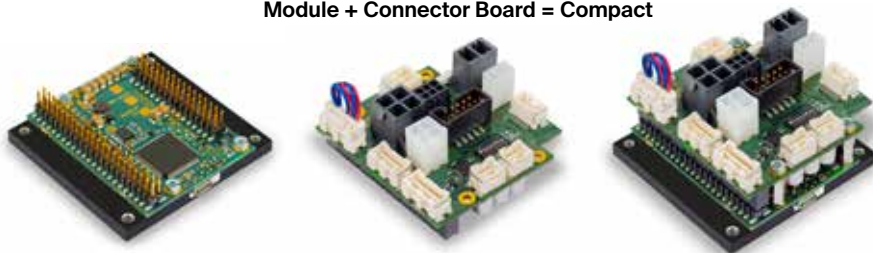
Micro	Module	Compact CAN	Compact EtherCAT	Encased housing
<p><b>NEW</b> EPOS4 Micro 24/5 CAN</p> 	<p>EPOS4 Module 24/1.5</p> 	<p>EPOS4 Compact 24/1.5 CAN</p> 	<p>EPOS4 Compact 24/1.5 EtherCAT</p> 	<p>EPOS4 50/5</p> 
<p><b>NEW</b> EPOS4 Micro 24/5 EtherCAT</p> 	<p>EPOS4 Module 50/5</p> 	<p>EPOS4 Compact 50/5 CAN</p> 	<p>EPOS4 Compact 50/5 EtherCAT</p> 	<p>EPOS4 70/15</p> 
	<p>EPOS4 Module 50/8</p> 	<p>EPOS4 Compact 50/8 CAN</p> 	<p>EPOS4 Compact 50/8 EtherCAT</p> 	
	<p>EPOS4 Module 50/15</p> 	<p>EPOS4 Compact 50/15 CAN</p> 	<p>EPOS4 Compact 50/15 EtherCAT</p> 	
			<p><b>NEW</b> EPOS4 Compact 24/5 EtherCAT 3-axes</p> 	

## EPOS4

EPOS4 es la siguiente generación de la línea de productos CANopen de control de posición. Aúna la máxima densidad de potencia con mayores prestaciones de control y funcionalidad aumentada. Además, su concepto modular prevé múltiples posibilidades de ampliación para interfaces basadas en Ethernet, como EtherCAT o encoders absolutos. Todas estas novedades, unidas a los ya consolidados conceptos de la línea de productos EPOS, se orientan continuamente según el principio de éxito del **Easy to use POsitioning System**.

La modularidad se refiere al nuevo sistema modular. Los controladores EPOS4 de diseño modular pueden combinarse con tarjetas preparadas para la conexión, formando soluciones compactas que permiten satisfacer las más diversas exigencias. Los módulos opcionales de extensión permiten además una adaptación personalizada de la funcionalidad base a bajos costes:

### Module + Connector Board = Compact



EPOS4 es una electrónica digital de control de posición de estructura modular. Es apta para motores de corriente continua de imanes permanentes (DC) y motores brushless DC con encoder incremental o absoluto de hasta 1050

W de potencia nominal. Una multitud de modos operativos permite su aplicación flexible en los más diversos sistemas motores en la automatización industrial y en mecatrónica.

### Cyclic Synchronous Position (CSP)

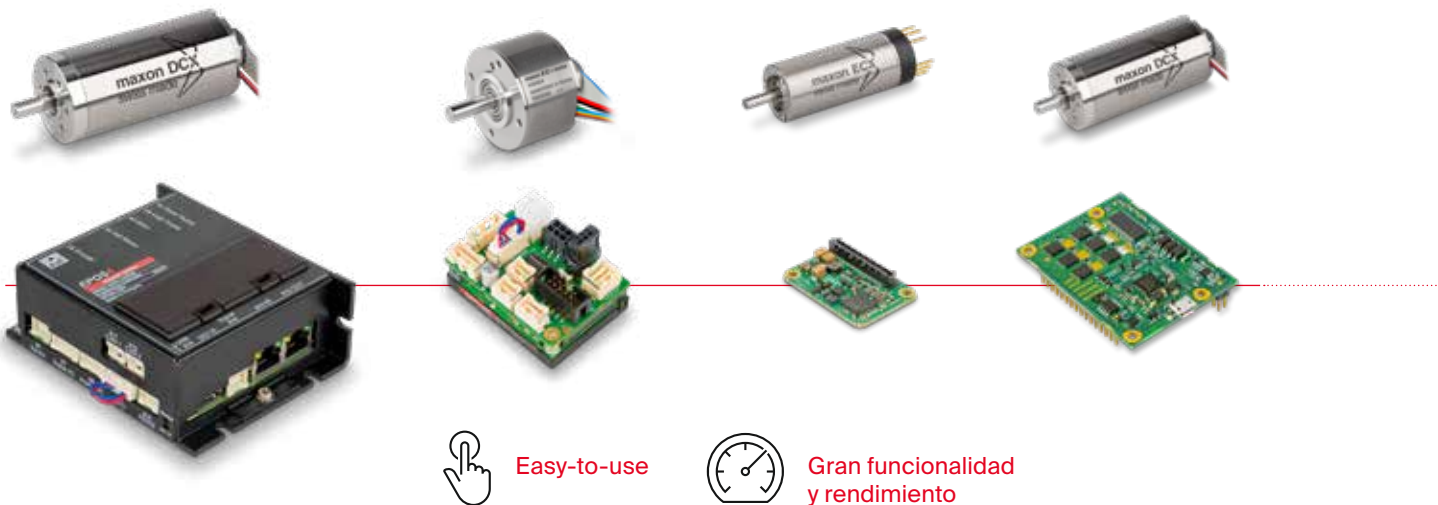
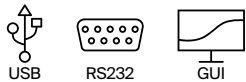
El Master calcula el recorrido y transmite a la EPOS4 la posición de destino cíclicamente y de forma sincronizada a través la red. El circuito de regulación de posición opera en la EPOS4. La EPOS4 suministra al Master los valores actuales de posición, velocidad y corriente medidos por los sensores.

### Cyclic Synchronous Velocity (CSV)

El Master calcula el recorrido y transmite a la EPOS4 la velocidad de consigna cíclicamente y de forma sincronizada a través de la red. El circuito de regulación de velocidad opera en la EPOS4. La EPOS4 suministra al Master los valores actuales de posición, velocidad y corriente medidos por los sensores. Si el circuito de regulación de posición PI se cierra mediante el Master, se suele utilizar el modo CSV.

### Cyclic Synchronous Torque (CST)

El Master calcula el recorrido y transmite a la EPOS4 el par de consigna cíclicamente y de forma sincronizada a través de la red. El circuito de regulación (de corriente) de par opera en la EPOS4. La EPOS4 suministra al Master los valores actuales de posición, velocidad y corriente medidos por los sensores. Si un circuito de regulación de posición PID se cierra mediante el



Master, se suele utilizar el modo CST.

**Punto a punto**

El «Profile Position Mode» permite el posicionamiento del eje del motor del punto A al punto B. El posicionamiento se realiza respecto al punto cero del eje (absoluto) o a la posición actual del eje (relativo).

**Control de posición y velocidad con proalimentación (Feed Forward)**

La combinación de retroalimentación de regulación y proalimentación de control (Feed Forward) permite un control óptimo. La proalimentación reduce los errores de regulación. La EPOS4 permite la proalimentación de aceleración y velocidad.

**Control de velocidad**

En el «Profile Velocity Mode», el eje del motor se mueve con una velocidad de consigna predefinida. Esta velocidad se mantiene hasta que se recibe una nueva consigna de velocidad.

**Recorrido de referencia**

El «Homing Mode» permite referenciar una posición mecánica especial. Para ello se dispone de los más diversos métodos.

**Posibilidades de feedback y Dual Loop**

Permite dos señales de encoder simultáneas. Esto permite una regulación con Dual Loop para compensar la holgura mecánica y elasticidad, se puede ajustar automáticamente. Admite un amplio abanico de sensores: encoders incrementales digitales y analógicos (sen/cos) y encoders absolutos SSI.

**Dispositivos de protección**

La electrónica de control de posición tiene circuitos contra sobrecorriente, temperatura excesiva, tensión insuficiente o excesiva, contra transitorios de tensión y cortocircuitos del cable del motor, así como para pérdida de señal de feedback. Una limitación ajustable de corriente protege el motor y la carga.

**Safe Torque Off (STO)**

Con esta función de seguridad conforme a IEC61800-5-2 (no certificada) se puede realizar una parada de emergencia desconectando el motor. Se interrumpe el suministro de energía al generador del par. Una salida digital adicional permite supervisar el estado. Las entradas y salidas están aisladas ópticamente.

**Entradas de captura (Touch Probe)**

Las entradas digitales pueden configurarse de manera que, al aparecer un flanco de una entrada positivo o/y negativo, se guarda el valor de posición actual.

**Salida de trigger (Position Compare)**

Las salidas digitales pueden configurarse de modo que, para un valor de posición configurable, se emita una señal digital (previo encargo).

**Controlador de los frenos de parada**

El controlador de los frenos de parada puede integrarse en la gestión de estado de dispositivos. Con esto pueden configurarse individualmente los tiempos de retardo para conexión y desconexión.

Información adicional referente a datos técnicos, página 495-501.

**Modos operativos/Regulación**

- Cyclic Synchronous Position (CSP)
- Cyclic Synchronous Velocity (CSV)
- Cyclic Synchronous Torque (CST)
- Profile Position Mode, Profile Velocity Mode y Homing Mode
- Proalimentación de aceleración y velocidad (feed forward)
- Conmutación sinusoidal o en bloque para motores brushless
- Valor de consigna alternativo por comando analógico
- Control de posición y velocidad de doble lazo

**Comunicación/configuración**

- Comunicación mediante CANopen y / o USB 2.0/3.0 y / o RS232
- EtherCAT CoE
- Función gateway USB a CAN y RS232 a CAN

**Entradas/salidas**

- Entradas y salidas STO (Safe Torque Off), aisladas ópticamente, no certificadas
- Entradas digitales libremente disponibles, configurables, p. ej. para finales de carrera, interruptores de referencia
- Salidas digitales libremente disponibles, configurables, p. ej. para frenos
- Entradas analógicas libremente disponibles, configurables
- Salidas analógicas libremente disponibles, configurables

**Software disponible**

- EPOS Studio
- Windows DLL (32/64 bits) con ejemplos de programación
- Linux Shared Object Library (X86 32/64 bits, ARMv6/v7/v8 32-bit, ARMv8 64-bit para Raspberry Pi y BeagleBone) con ejemplos de programación
- Firmware

**Documentación disponible**

- Feature Chart
- Hardware Reference
- Firmware Specification
- Communication Guide
- Application Notes



# Electrónicas de control de posición EPOS4, datos



**NEW**

## EPOS4 Module 50/8

Módulo de control de posición OEM, adaptado a motores DC con escobillas y encoder, así como para motores EC brushless con sensores Hall y encoder hasta 400/1500 W.

## EPOS4 Module 50/15

Módulo de control de posición OEM, adaptado a motores DC con escobillas y encoder, así como para motores EC brushless con sensores Hall y encoder hasta 750/1500 W.

## EPOS4 Compact 24/5 EtherCAT 3-axes

Solución compacta de 3 ejes lista para su conexión, diseñada para uso con motores DC con encoder, así como para motores brushless con sensores Hall y encoder hasta 120/360 W por eje.

### Tipos de controlador

**CANopen Slave con opción EtherCAT**

**CANopen Slave con opción EtherCAT**

**EtherCAT Slave**

### Datos eléctricos

10 - 50 VDC

10 - 50 VDC

10 - 24 VDC

10 - 50 VDC

10 - 50 VDC

10 - 24 VDC

0.9 x V<sub>CC</sub>

0.9 x V<sub>CC</sub>

0.9 x V<sub>CC</sub>

30 A (<5 s)

30 A (<60 s)

15 A (<10 s) por eje

8 A

15 A

5 A por eje

50 kHz

50 kHz

50 kHz

25 kHz (40 µs)

25 kHz (40 µs)

25 kHz (40 µs)

2.5 kHz (400 µs)

2.5 kHz (400 µs)

2.5 kHz (400 µs)

2.5 kHz (400 µs)

2.5 kHz (400 µs)

2.5 kHz (400 µs)

50 000 rpm (sinusoidal), 100 000 rpm (en bloque)

50 000 rpm (sinusoidal), 100 000 rpm (en bloque)

50 000 rpm (sinusoidal), 100 000 rpm (en bloque)

-

-

-

### Entradas

H1, H2, H3

H1, H2, H3

H1, H2, H3 por eje

A, A\, B, B\, I, I\ (máx. 6.25 MHz)

A, A\, B, B\, I, I\ (máx. 6.25 MHz)

A, A\, B, B\, I, I\, Clock, Clock\, Data, Data\ por eje

A, A\, B, B\, I, I\, Clock, Clock\, Data, Data\

A, A\, B, B\, I, I\, Clock, Clock\, Data, Data\

A, A\, B, B\, I, I\, Clock, Clock\, Data, Data\ por eje

4 (nivel lógico)

4 (nivel lógico)

4 (nivel conmutable: Logic/PLC) por eje

4, diferencial

-

2 (resolución de 12 bits, -10...+10 V)

2 (resolución de 12 bits, -10...+10 V)

2 (resolución de 12 bits, -10...+10 V) por eje

configurable con conexión externa

configurable con conexión externa

-

### Salidas

2

2

2 por eje

1, diferencial

1, diferencial

-

2 (resolución de 12 bits, -4...+4 V, máx. 1 mA)

2 (resolución de 12 bits, -4...+4 V, máx. 1 mA)

1 (resolución de 12 bits, -4...+4 V, máx. 1 mA) por eje

+5 VDC, máx. 70 mA

+5 VDC, máx. 70 mA

+5 VDC, máx. 100 mA por eje

+5 VDC, máx. 30 mA

+5 VDC, máx. 30 mA

+5 VDC, máx. 30 mA por eje

+5 VDC, máx. 150 mA

+5 VDC, máx. 150 mA

-

### Interfaces

RxD; TxD (máx. 115 200 bit/s)

RxD; TxD (máx. 115 200 bit/s)

-

high; low (máx. 1 Mbit/s)

high; low (máx. 1 Mbit/s)

-

Data+; Data- (Full Speed)

Data+; Data- (Full Speed)

Data+; Data- (Full Speed) por eje

Opcionalmente con tarjeta 581245 EPOS4 EtherCAT

Opcionalmente con tarjeta 581245 EPOS4 EtherCAT

100 Mbit/s (Full Duplex)

### Indicador

LED verde, LED rojo

LED verde, LED rojo

LED verde, LED rojo

### Condiciones ambientales

-30...+45 °C

-30...+25 °C

-30...+25 °C

+45...+77 °C; Derating: -0.250 A/°C

+25...+77 °C; Derating: -0.288 A/°C

+25...+50 °C; Derating: -0.200 A/°C

-40...+85 °C

-40...+85 °C

-40...+85 °C

5...90%

5...90%

5...90%

### Datos mecánicos

aprox. 23 g

aprox. 70 g

aprox. 85 g

59.5 x 46.0 x 14.1 mm

59.5 x 62.0 x 16.4 mm

90.0 x 56.0 x 29.0 mm

Regleta hembra 2.54 mm o tornillos M2.5

Regleta hembra 2.54 mm o tornillos M3

Tornillos M2.5

### Números de artículo

**504384** EPOS4 Module 50/8

**504383** EPOS4 Module 50/15

**684519** EPOS4 Compact 24/5 EtherCAT 3-axes

### Accesorios

**235811** Disipador de frenado DSR 70/30

**235811** Disipador de frenado DSR 70/30

**235811** Disipador de frenado DSR 70/30

Pedir los accesorios por separado, ver pág. 512

Pedir los accesorios por separado, ver pág. 512

Pedir los accesorios por separado, ver pág. 512