

KINESTHESIA

EtherCAT BLDC Motor Servo Driver



KINESTHESIA



Description

- 국제 표준 EtherCAT 실시간 모션 네트워크 기술을 적용한 BLDC 드라이버
- 모듈형 구 지능형 로봇의 구동/ 제어를 위한 최적의 드라이버 솔루션
- IEC61800-7 Standard 기반의 Cia402 Drive Motion Profile 지원

Basic Features

- EtherCAT 기반 BLDC Motor Driver
- Standard EtherCAT CoE 통신 스택 지원
- CSP, CSV, Profile Position/Velocity 등 다양한 모터 제어 모드 지원
- EtherCAT 통신 및 USB Serial을 통한 모터제어, 모니터링, 파라미터 설정 지원
- 전원, 통신, 제어 신호들에 대한 Fully Isolation 기술 적용
- 센서, 케이블, 과전압, 저전압, 과전류, 통신 등 다양한 에러 보호 기능 제공
- TwinCAT 소프트웨어와 호환 (TwinCAT NC, PLC, CNC)
- EtherCAT Master 라이브러리를 이용한 손쉬운 드라이버 구동 및 제어

KINESTHESIA - Specification

Item		Specification
Supply Voltage (Logic & Power)		- 24V \pm 10%
Control Side	Control Processor	- 32bit DSC (Digital Signal Controller) - 150MHz / 150MMAC / 300MFLOPS
	Motion Profile	- IEC61800-7 Cia402 Motion Profile
	Control Mode	- CSP (Cyclic Synchronous Postion) Mode - CSV (Cyclic Synchronous Velocity) Mode - Profile Velocity Mode - Profile Position Mode
Driver Side	Driver Output	- 200W
	Max. Output Current	- 25A
	Continuous Output Current	- 10A
	Motor Signal Interface	- Motor : U, V, W - Hall : HU, HV, HW - Encoder : A, /A, B, /B, I, /I
Network Side	Network Type	- EtherCAT (Ethernet for Control Automation Technology)
	Transmission Rate	- 2 x 100Mbaud (Full Duplex)
	Real-Time	- Max. 50us
	Communication Stack	- CoE (CANOpen Over EtherCAT) - Mailbox, Process Data Communication - SDO Information, SDO Server, PDO Mapping, OD - ESM Service
Digital Input	Channel Number	- 2channel
	Logic Level	- "0" : 0~5V - "1" : 15~30"
Serial Interface		- USB Serial Interface - Parameter Configuration & Download - Motor Control & Monitoring
Fault Protection & Diagnostic		- Over/Under Voltage, Over Current, Cable Break etc.
Indicator		- Support Status LED (x4)
Size		- 85mm x 125mm