

4축 보드형 모션 컨트롤러

PMC-4B-PCI Series



주요특징

- 4축 독립 AC 서보 모터 및 스테핑 모터 제어 가능
- PC-PCI Card
- 자동 원점 복귀 실행 및 동기 동작 기동
- 원호 / 직선, Bit Pattern / 연속 / 가감속 Drive에서 보간 가능
- 2축 / 3축 선속 일정
- Windows 98, NT, 2000, XP, 7 호환가능
- Labview 라이브러리 및 도움말, C 언어 라이브러리 및 예제 지원 (홈페이지에서 다운로드)

정격/성능

모델명	PMC-4B-PCI
전원 전압	5 VDC \pm 10% (PC 내부 전원 사용)
외부 전원 전압	12 ~ 24 VDC \pm 10%
제어 축	4축
CPU data bus 길이	8 / 16 bit 선택
사용 주위 온도	0 ~ 45°C, 보존 시: -10 ~ 55°C (결빙 또는 결로되지 않을 것)
사용 주위 습도	35 ~ 85%RH, 보존 시: 35 ~ 85%RH (결빙 또는 결로되지 않을 것)
획득 규격	CE EMI
본체 중량 (포장)	\approx 100.4 g (\approx 654.4 g)
2/3축 직선 보간 범위	각 축 -2,147,483,648 ~ +2,147,483,647
2/3축 직선 보간 속도	1 pps ~ 4 Mpps
2/3축 직선 보간 위치 정밀도	\leq \pm 0.5 LBS (전 보간범위 내에서)
2/3축 bit pattern 보간속도	1 pps ~ 4 Mpps (CPU data setup 시간에 의존)
원호 보간 범위	각 축 -2,147,483,648 ~ +2,147,483,647
원호 보간 속도	1 pps ~ 4 Mpps
원호 보간 위치 정밀도	\leq \pm 1 LBS (전 보간범위 내에서)
기타 보간 기능	임의 축 선택가능, 선속 일정, 연속 보간, 보간 스텝 전송 (COMMAND, 외부신호)
엔코더 입력 펄스	2상 펄스 / Up down 펄스 입력 가능, 2상 펄스 1 / 2 / 4 체배 선택 가능
논리 위치 카운터 범위	-2,147,483,648 ~ +2,147,483,647 (출력 펄스용)
실제 위치 카운터 범위	-2,147,483,648 ~ +2,147,483,647 (입력 펄스용)
Compare register	Comp. +register 위치 비교범위: -2,147,483,648 ~ +2,147,483,647 현재 카운터와 사용자가 설정한 위치 카운터를 비교하여 동일한 경우 출력 및 신호 출력 발생 소프트웨어 리미트로 동작 가능
자동 원점 복귀	고속원점근접서치 (Step1) \rightarrow 저속원점근접서치 (Step2)
Interrupt 기능 (보간 제외)	1Drive 펄스 출력 위치카운터 \geq Comp.- 변할 때, 위치카운터 \geq Comp.+ 변할 때, 위치카운터 $<$ Comp.- 변할 때, 위치카운터 $<$ Comp.+ 변할 때, 가감속 Drive 중의 정속 시작 시, 가감속 Drive 중의 정속 완료 시, Drive 종료시 자동원점, 자동원점 복귀 종료, 동기 동작
외부 신호에 의한 Drive 조작	EXP+, EXP- 신호에 의해 + 방향의 정량/연속 펄스 Drive가 가능 2상 엔코더 신호 모드 (엔코더 입력) Drive 가능
외부 감속 정지 / 즉시 정지 신호	IN 0 ~ 3 각축 4점 신호의 유효/무효 및 논리 레벨 선택 가능, 범용 입력으로 사용 가능
서보 모터용 입력 신호	경보 (Alarm), INPOS (위치 결정 완료) 신호의 유효/무효 및 논리 레벨 선택 가능
범용 출력 신호	OUT4 ~ 7 각 축 4점 (Drive 상태 출력 신호와 단자 공용)
Drive 상태 신호 출력	ASND (가속중), DSND (감속중)
Overrun 리미트 신호 입력	+방향, -방향 각 1점, 논리 레벨 선택 가능 Active 시, 즉시 정지/감속 정지 선택 가능
긴급 정지 신호 입력	EMG 1점, Low 레벨로 전축의 Drive 펄스를 즉시 정지
적분형 필터 내장	각 입력 신호의 입력단에 적분필터 내장, 통과 시간 (8종류) 선택 가능
기타	임의의 축 선택가능, 선속일정, 연속보간, 보간 스텝 전송 (Command, 외부신호)



자세한 정보는 QR 코드를 통해
확인하실 수 있습니다.