

GUC-MECHATROLINK系列嵌入式网络运动控制器

新品



特点

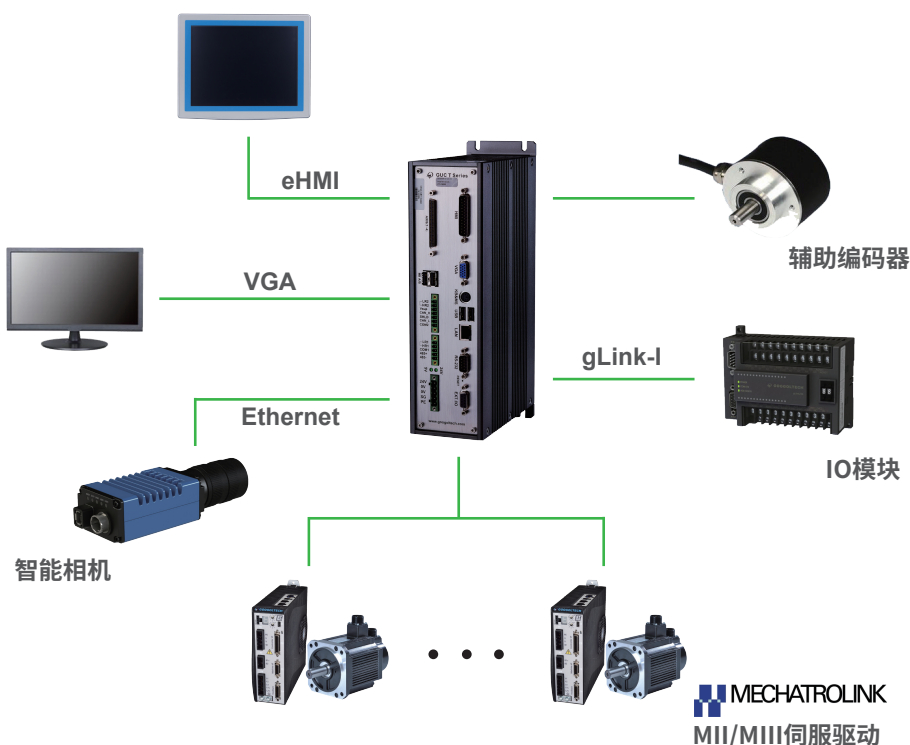
- 支持MII、MIII总线
- 现场总线的运动控制
- 控制方式简单,与控制本地轴无差异
- 支持点位(Trap)、速度(Jog)、电子齿轮(Gear)
- 支持电子凸轮(Follow)、位置时间(PT)
- 支持任意2轴直线、圆弧插补,支持任意3轴、4轴直线插补,空间螺旋线插补
- 具有前瞻预处理算法、反向间隙补偿、螺距误差补偿
- 可同时建立两个插补坐标系

概述

GUC-MECHATROLINK系列嵌入式网络运动控制器是一款基于现场总线的运动控制器。它通过DSP和FPGA进行运动规划,通过专用协议栈控制现场总线的伺服驱动器。GUC-MECHATROLINK系列网络运动控制器支持点位和连续轨迹,多轴同步,直线、圆弧、螺旋线、空间直线插补等运动模式。GUC-MECHATROLINK系列使用OtoStudio开发环境,支持IEC61131-3编程标准,给计算机软件工程师和PLC软件工程师提供了友善的开发方式。

GUC-MECHATROLINK系列网络运动控制器可用于轴数较多的设备,例如3C设备、包装机械、印刷设备、卷绕设备等。

系统架构



GUC-MECHATROLINK系列嵌入式网络运动控制器

规格

运动控制	
可控轴数	MII: 8个总线轴 + 4个模拟量闭环轴 MIII: 8个总线轴
控制方式	总线 + 模拟量
控制周期	250us
滤波算法	PID + 速度前馈 + 加速度前馈
轴编码器	4路, 采样频率8MHz (ABZ三相差分信号, 四倍频)
脉冲计数	±1,073,741,823 pulses
开发环境	OtoStudio
硬件资源	
CPU	600MHz/1GHz
RAM	256MB
DOM	1G/4G/8G/16G
运动控制接口	正负限位、原点信号、驱动器报警、驱动器复位、到位信号 (光耦隔离)
PC接口	VGA * 1、USB 2.0 * 2、KB&MS * 1、RS232 * 1、HMI * 1、RJ45 * 1 (10/100Mbps自适应)
硬件捕获	Home、Index、探针、位置比较捕获
辅助编码器	2路
通用输入输出	16路输入、16路输出 (光耦隔离)
现场总线	gLink-I 扩展远程I/O
其它	
操作系统	WinCE、Windows、Linux
电源	24V DC ±10%, Icc = 3A Min
工作温度	0-55°C
工作湿度	5%~90%无凝结
控制器尺寸 (W*H*D)	77mm * 296mm * 160mm
保护等级	IP30

订货信息

类别	种类	订货号	说明
必选	控制器	CPAC-OtoBox-UCTNI-4PV	本地4轴模拟量控制 + MII总线8轴控制
		CPAC-OtoBox-UCTNI-000-M02	MII总线8轴控制
		CPAC-OtoBox-UCTN2M-000-M02	MIII总线8轴控制
选配	端子板	GT2-400-ACC2-V	4轴脉冲+模拟量端子板, 266mm * 137mm * 42mm
	68pin线缆	CN17-ACC3-T1-068005/10/15/30	适用于4轴控制器和8轴的CN17通道, 0.5m/1.0m/1.5m/3.0m
	扩展IO模块	HCB3-1616-DTD01	16DI / 16DO, 输入低电平有效, 漏型输出
		HCB3-1616-DTS01	16DI / 16DO, 输入电平高低可选, 源型输出
		HCB3-0606-A1201	6AI / 6AO, 12位精度
	扩展IO连接线缆	DB9P F/M L=0.3m	扩展IO连接线缆, 0.3m
DB9P F/M L=1.5m		扩展IO连接线缆, 1.5m	

GUC-MECHATROLINK系列嵌入式网络运动控制器

订货信息

类别	种类	订货号	说明
选配	驱动器连接线缆	ACC5-D01005/10/15/20	松下系列驱动器连接线缆, 0.5m/1.0m/1.5m/2.0m
		ACC5-D01005/10/15/20 (抱闸)	松下系列驱动器连接线缆, 带抱闸, 0.5m/1.0m/1.5m/2.0m
		ACC5-SP01015	三洋系列驱动器连接线缆, 1.5m
		ACC5-D03015/30	安川系列驱动器连接线缆, 1.5m/3.0m
		ACC5-D03015/30 (抱闸)	安川系列驱动器连接线缆, 带抱闸, 1.5m/3.0m
		HPCN36P/M+DB25P/M	GTHD系列驱动器连接线缆, 1.5m

尺寸图

