

PEX-H740444MN

4 軸パルスモーションコントローラ(円弧, 直線補間エンコーダ入力 24V)



RoHS

概要

本製品は、PCI Express に準拠した、4 軸のモーションコントローラ製品です。パルス列入力方式位置制御型モータドライバと併用することにより、最大 4 個のモータを制御することができます。制御する 4 軸は、互いに独立させて動作させることができます。また、パラメータの設定により、任意の 2 軸～4 軸で直線補間動作を行うことができます。同期化ケーブルで複数のインタフェースモジュールを接続することにより、最大 8 枚(32 軸)の同期動作(クロック同期, 同時スタート, 同時ストップ)ができます。複数軸(最大 32 軸)での直線補間動作をサポートしています。また、任意の 2 軸での円弧補間動作もサポートしています。コントローラ LSI として、PCL6045BL(相当品)を 1 個使用しています。このコントローラ LSI は S 字動作をサポートしているので、加速(減速)時になめらかな速度変化をさせることができます。

特長

●4 軸独立制御

最大 4 軸を独立に制御することができます。また、パルスコントローラにコマンドとパラメータを与えることにより、定速動作, 加減速動作等を制御することができます。

●高速パルス出力

最大 6.5Mpps で動作指令パルスを出力できるので、より高い分解能でモータをコントロールできます。

●速度オーバーライド

パルス出力中に速度を変更できます。

●S 字駆動

各軸とも加速または減速中に S 字加減速を行うことができます。S 字加減速中の速度変化は、放物線になります。

●様々な動作組み合わせパターン

1 軸～4 軸の組み合わせで、以下のような様々な動作指令ができます。

- (1) 4 軸の独立動作
- (2) 2 軸の直線補間動作と他の 2 軸の独立動作
- (3) 3 軸の直線補間動作と他の 1 軸の独立動作
- (4) 4 軸の直線補間動作
- (5) 2 軸の円弧補間動作と他の 2 軸の独立動作
- (6) 2 軸の円弧補間動作と他の 2 軸の直線補間動作

●インタロック機能

インタロックピン(INTLOCK)を開放または High レベルにすることにより、本製品外部へのモータ駆動パルスを停止させることができます。

●割り込み機能

各動作命令の終了を、割り込みによりコンピュータに伝えることができます。

●複数枚同期動作

同期化ケーブルを使用して、最大 8 枚(PEX-H740444MN, PEX-H740444VN, PEX-H741444MN, PEX-H741444VN のうち任意の 8 枚)での複数枚同期動作(クロック同期, 同時スタート, 同時ストップ)ができます。

対応 OS

Interface DOS System(ネットワークモデル)
Interface DOS System(日本語環境モデル)

Interface Linux System (32bit)
Interface Linux System 6 (32bit)
Interface Linux System 6 (64bit)
Interface Linux System 7 (32bit)
Interface Linux System 7 (64bit)
Interface Linux System 8 (64bit)
Interface Linux System 9 (64bit)
Windows 10 (64bit)
Windows 10 IoT Enterprise (64bit)
Windows 11 (64bit)
Windows Server 2012 R2

注意事項

■本製品を用いたシステムは、パルス入力型のモータドライバを必要とします。
モータドライバにつきましては、モータのメーカーにお問い合わせください。
■エンコーダ入力部が DC+12V 仕様のものも対応可能です。詳しくは弊社窓口までお問い合わせください。ただし、特別対応となるため、2ヶ月ほどの納期がかかります。

●製品型式の表示に関する注意

インタフェースモジュール型式の末尾が「N」の製品は、「N」が付加されない製品とソフトウェア互換です。
Interface Installer、ユーティリティプログラムのインタフェースモジュール型式表示、および Windows のデバイスマネージャ上には「N」が付加されない型式で表示されます。
Help やユーティリティ等閲覧、使用する際は「N」が付加されない型式で読み替えてください。

ハードウェア仕様一覧

項目	内容
質量[kg]	0.2
対応バス	PCI Express Base Specification Rev. 1.0a x1
占有スロット数	1 スロット
データ転送方式	I/O 転送(メモリマップド I/O 方式)
占有メモリサイズ	256 バイト+32 バイト×2+16KB
外形サイズ	ショートサイズ[165.00(D)×106.65(H)] 単位[mm] ※基板部のみ
電源仕様	DC+3.3V(±9%):0.5A(TYP) DC+12V(±8%):0.2A(TYP)
使用環境条件	周囲温度:0℃～50℃, 湿度:20%～90%(非結露)
コネクタ仕様	CN1:96 ピンハーフピッチコネクタ(オス)
適合コネクタ	PCR-E96LMDC+(本多通信工業製)(相当品)
絶縁方式	非絶縁
絶縁耐圧	該当なし
絶縁抵抗	該当なし
使用コントローラ(モータ制御)	PCL6045BL(日本パルスモータ製)(相当品)
基準動作クロック(モータ制御)	19.6608MHz
制御軸数(モータ制御)	4 軸
指令速度(モータ制御)	約 0.073pps～6.5535Mpps
位置決めパルス数(モータ制御)	-134,217,728～+134,217,727
加減速設定(モータ制御)	直線, S 字(放物線)
補間機能(モータ制御)	直線補間(任意の 2 軸～4 軸:複数枚使用最大 32 軸) 円弧補間(任意の 2 軸)
出力方式(モータ制御)	2 パルス(CW/CCW), パルス/ディレクション(OUT/DIR)
出力仕様(モータ制御)	差動ライン・ドライバ出力(RS-422 準拠)
モータ駆動方式(モータ制御)	ドライバ駆動(パルス列入力位置制御型)
最大出力電流(モータ制御)	±20mA(MAX)
Low レベル出力電圧(モータ制御)	DC+0.3V(TYP)(出力電流+20mA 時)
High レベル出力電圧(モータ制御)	DC+3.4V(TYP)(出力電流-20mA 時)
入力信号(制御信号)	正方向停止信号 ×各軸 1 点:1+EL～4+EL 負方向停止信号 ×各軸 1 点:1-EL～4-EL 減速信号 ×各軸 1 点:1SD～4SD 原点信号 ×各軸 1 点:1ORG～4ORG アラーム信号 ×各軸 1 点:1ALM～4ALM

	位置決め完了信号 ×各軸 1 点:1INP~4INP 位置決め動作スタート信号×各軸 1 点:1PCS~4PCS カウンタクリア信号 ×各軸 1 点:1CLR~4CLR カウンタラッチ信号 ×各軸 1 点:1LTC~4LTC デジタル入力信号 ×12 点:DI1~DI12 外部リセット信号 ×1 点:RESET
入力形式(制御信号・デジタル入力部)	フォトカプラ型高耐圧接点入力(シンク型出力対応)
最大入力定格電圧(制御信号・デジタル入力部)	DC+50V
入力信号電圧(制御信号・デジタル入力部)	DC+5V~DC+48V
入力抵抗(制御信号・デジタル入力部)	680Ω(過電圧保護ダイオード付き, 漏れ電流対策抵抗付き:1.5kΩ)
Low レベル入力電流(制御信号・デジタル入力部)	IIL= -4.7mA(TYP)
入力 OFF 電流(制御信号・デジタル入力部)	-0.5mA(MAX)
しきい値電流(制御信号・デジタル入力部)	-0.6mA~-1.4mA(電圧レベル換算:+1.8V~+3.3V)
入力応答時間:ON(制御信号・デジタル入力部)	短絡→開放:8μs(TYP) 開放→短絡:60μs(TYP) ※外部リセット信号のみ 20ms(TYP)
インタロック機能(インタロック)	INTLOCK 端子短絡時(Low レベル時):パルス出力許可 INTLOCK 端子短絡(Low レベル)→開放:インタフェースモジュールリセット INTLOCK 端子開放時:パルス出力不可
入力形式(インタロック)	フォトカプラ型高耐圧接点入力(シンク型出力対応)
最大定格電圧(インタロック)	DC+50V
入力信号電圧範囲(インタロック)	DC+5V~DC+48V
入力抵抗(インタロック)	680Ω(過電圧保護ダイオード付き, 漏れ電流対策抵抗付き:1.5kΩ)
Low レベル入力電流(インタロック)	IIL= -4.7mA(TYP)
入力 OFF 電流(インタロック)	-0.5mA(MAX)
しきい値電流(インタロック)	-0.6mA~-1.4mA(電圧レベル換算:+1.8V~+3.3V)
入力応答時間:ON(インタロック)	20ms(TYP)
対応エンコーダ(エンコーダ)	インクリメンタル型
カウンタ長(エンコーダ)	28ビット
入力信号(エンコーダ)	エンコーダ A 相入力信号×各軸 1 点 エンコーダ B 相入力信号×各軸 1 点 エンコーダ Z 相入力信号×各軸 1 点
入力仕様(エンコーダ)	高速フォトカプラ入力
入力電圧(エンコーダ)	DC+24V
入力抵抗(エンコーダ)	2.7kΩ
入力電流(エンコーダ)	-8.3mA
入力 OFF 電流(エンコーダ)	-0.8mA(MAX)
しきい値電流(エンコーダ)	-1.2mA~-6.2mA
最高入力周波数(エンコーダ)	1MHz(エンコーダカウンタは、4 通倍時 4MHz でカウント可)
出力信号名(サーボドライバ偏差カウンタクリア信号出力)	サーボドライバ偏差カウンタクリア信号×4 点:1ERC~4ERC
出力信号名(デジタル出力)	デジタル出力信号×4 点:DO1~DO4
出力形式(サーボドライバ偏差カウンタクリア信号出力・デジタル出力部)	高電流オープンコレクタ出力(シンク型)
最大定格電圧(サーボドライバ偏差カウンタクリア信号出力・デジタル出力部)	DC+40V
出力信号電圧(サーボドライバ偏差カウンタクリア信号出力・デジタル出力部)	DC+5V~DC+36V
最大出力電流(サーボドライバ偏差	IOL= +100mA(MAX)

カウンタクリア信号出力・デジタル出力部)	
Low レベル出力電流(サーボドライバ偏差カウンタクリア信号出力・デジタル出力部)	VOL= +0.1V(TYP)(IOL= +100mA 時)
出力 OFF 電流(サーボドライバ偏差カウンタクリア信号出力・デジタル出力部)	ICE= +100 μ A(MAX)
出力応答時間:ON(サーボドライバ偏差カウンタクリア信号出力・デジタル出力部)	短絡時:10 μ s(TYP)(最大負荷時) 開放時:150 μ s(TYP)(最大負荷時) ※立ち上がりは負荷が小さいほど遅くなります。