

EMX-100

以太网4轴分布式运动控制器

特点

- Windows 7/10的库和实用程序
- 通过以太网扩展部署最大可达100米
- 支持标准C++, C#, VB.NET
- 2轴位置比较和触发输出
- 包括基于Windows的MotionCreator Pro 2应用程序
- 16轴步进和方向脉冲输出, 用于控制
- 隔离数字输入和输出信号3750Vrms
- 每个系统最多支持4个单元(轴)
- 即插即用, 易于设置和维护



运动控制

- REL/ABS位置控制
- 速度控制
- 梯形和S曲线速度曲线
- 通过ORG, EL和EZ信号的各种home模式
- 2轴线性插补(1轴和2轴)
- 点动模式
- 专用运动DO: 伺服开/关, 报警复位, 偏差计数器清零, 紧急停止
- 专用运动DI: 伺服警报, 就位, 伺服就绪, 原点, 正极限信号, 负极限信号

软件支持

- 操作系统
支持32/64位Windows® 7/10
- 软件兼容性
VB.NET/VC++/C#
- 软件推荐
MotionCreator Pro 2
- 提供40多个专用API库用于运动控制
- 通过NI导入DLL支持NI LabVIEW

订购指南

- **EMX-100**
基于以太网的4轴运动控制器

配件

- **HSL-4XMO-DM** 线缆
适用于Mitsubishi MR-J2S-A伺服放大器,
包含1M, 2M和3M三种长度
- **4XMO-DM-J3** 线缆
适用于Mitsubishi MR-J3伺服放大器, 2M长
- **HSL-4XMO-DP** 线缆
适用于Panasonic MINAS A4/A5伺服放大器,
包含1M, 1.5M和2M三种长度
- **HSL-4XMO-DY** 线缆
适用于Yaskawa Sigma V伺服放大器,
包含1M, 2M和3M三种
- **4XMO-DA** 线缆
适用于Delta A2伺服, 3M长
- **4XMO-开放式** 线缆
控制器到放大器总线(26针SCSI转开放线缆),
包含1M和2M两种长度

规格

控制网络	
物理层	10/100M 以太网
通讯层	标准 TCP/IP 方式, 仅限内网通讯
应用层	使用凌华提供的 APS 函式库
支持的拓扑结构	基于通过交换机或集线器的星形拓扑
位置控制	
通道数	4
位置控制范围	-2,147,483,648 至 +2,147,483,647 个脉冲单位
脉冲输出速率	4Mpps (Max.)
驱动脉冲输出格式	OUT/DIR, CW/CCW 和 AB 相位
支持马达种类	支持带有脉冲输入的伺服或步进马达驱动器
编码器输入通道	
通道数	4
最高编码器输入频率	4M (在4 x AB相位下) @ 1M 线缆
运动控制功能	
运动轨迹	T/S 曲线
点对点	任意轴
线性插补	1 组任2 轴 (max. one set)
点动操作	任意轴
恒速控制	任意轴
归零模式	单一指令自动完成, 可搭配原点 ORG, 限位EL以及编码器EZ讯号
专用运动 I/O	
数字输入	伺服开/ 报警复位/ 偏差计数器清除/ 紧急停止
数字输出	伺服报警/ 到位/ 伺服就绪/ 归零/ 负极和正极限位信号
通用数字输入信号	
数字输入通道数	32
数字输入类型	带光隔离 Sink & Source用DICOM 选择
数字输入电压	24VDC ±10%
通用数字输出信号	
数字输出通道数	14
数字输出类型	干接点带光隔离及飞轮二极管保护
最大数字输出电流	40mA

位置比较和触发

支持类型	单次触发或连续触发, 搭配前两轴的编码器
通道	2 (1轴和2轴)
触发脉冲带宽	64 us / 256 us / 1000 us
连续触发方式	等脉冲间隔
连续触发最高频率	500Hz

软件规格

操作软件	MotionCreatorPro2
支持的函数库	APS 函数库 DLL 形式
操作系统	32/64 位 Windows 7 / Windows 10
API函数反应时间	命令类函数视参数数目最低2ms, 反馈类函数式小于1ms, 状态更新2ms

通用规格

尺寸	长 215mm x 宽 164mm x 高 39mm
重量	1030 ±10g
电源模块输入电压 (I24V, IGND)	24 VDC ±10%
功耗	11.48W

通用隔离 I/O

过压保护	≥28V
过流保护	≥1.25A
IP等级	IP00
工作温度	0°C至+70°C
存储温度	-20°C至+70°C
湿度	80% 相对湿度或更小
散热方式	自然风冷