



# MOTION LINX-Ai

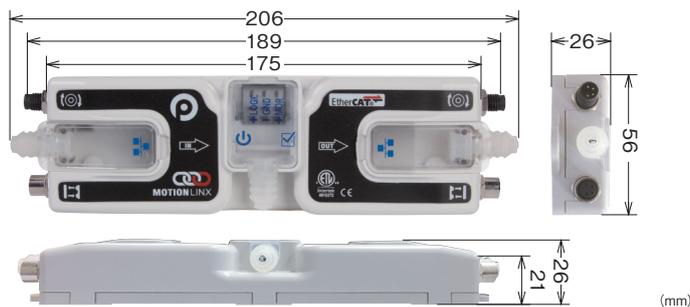
パルスローラコントローラー

EtherCAT<sup>®</sup>

UL 対応 / ETL 規格  
簡易防水(IP54(€))



寸法図



●特徴

プロトコル	EtherCAT
通信速度	100Mbps
接続	センサー 2個 SENERGY-Ai 2個
モーター制御	正転・逆転、サーボ制御 モーターエラー検知 (過負荷・加熱・モータショート・モータ未接続)

●概要

- リアルタイム通信 (サイクルタイム<100μs)
- EtherCAT対応のモーターコントローラです。
- EtherCATのスレーブとして、モーター制御、サーボ制御、センサーの状況、モーターの診断状況などの情報をデータ交換できます。
- CoE (CanOpen over EtherCAT) を使用しています。

●仕様

個別のロジックとモーター電源	
所要動力	ロジック 18V-30V/120mA モーター 18V-30V/10A (16A ピーク時) 導体 0.2-2.5mm <sup>2</sup> (28-12AWG)

●適用環境

使用周囲温度	0~50℃
使用環境の振動	1G以下
保護等級	IP54

## 端子及びLED

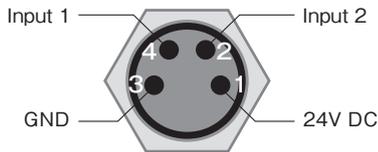


## コネクタ

### ● センサーコネクタ

入力数：M8メス型コネクタ2個 4点  
PNP/NPN：プッシュプルセンサー

RIGHT PHOTO SENSOR  
INTERFACE CONNECTOR



### ● モーターコネクタ

入力数：M8オス型コネクタ2個  
SENERGY-AIモーター2台 ECOまたは Boost mode  
過負荷・過熱・過電圧・モーターショートからの保護  
モーター診断機能/メンテナンスデータ

### ● ネットワークコネクタ

入力数：RJ45コネクタ2個

## MotionLinx-Ai で出来る事

**パルスローラ本体に記憶された情報を読み出す事が出来ます。**

※協和製作所にしか出来ないオリジナル技術です。

### ● パルスローラ本体より読み出す事が出来る情報

製造番号  
製造日  
製造場所  
カスタマーコード  
パルスローラ仕様（標準仕様や防水仕様等）  
モータタイプ（パルスローラ、PGD）  
パイプ径（mm単位）  
減速比  
連動仕様  
シャフト形状  
ライニングの種類  
ローラ幅

### ● SDO通信で取得可能なデータ例（下記以外は取扱説明書を御確認ください）

各電圧値（電源電圧、ロジック電圧）  
モータ電流値  
モータ温度  
コントローラ温度  
運転中の速度  
モータ運転時間（分単位）  
モータが運転/停止した回数  
電流制限状態でモータが運転している時間（分単位）  
過熱状態でモータが運転している時間（分単位）  
電圧が30Vを超えた回数  
電圧が18V以下になった回数

※上記の情報を参照して頂く事によって交換時期の目安や、寿命診断をお客様で行って頂く事が出来ます。

**様々な設定が出来ます。**

### ● mode設定

ECO mode  
Boost mode

### ● ブレーキ設定

回生ブレーキ  
フリー  
サーボロック

### ● ソフトスタートストップ設定

パルスローラの場合はmm単位、PGDの場合はモータパルス数を直接入力する事が出来ます。  
※ローラとPGDの認識は、接続したモータによって自動認識します。

### ● 速度設定

パルスローラの場合はmm/s単位、PGDの場合はモータRPMを直接入力する事が出来ます。  
※パルスローラとPGDの認識は、接続したモータによって自動認識します。

### ● サーボコントロール設定

パルスローラの場合はmm単位、PGDの場合はモータパルスで位置制御が出来ます。

### ● 回転方向切替

