Ezi-SERVO®

Closed Loop Stepping System

- Closed Loop System
- Absolute Encoder
- Embedded Controller
- Position Table
- IP65 Rating
- No Gain Tuning / No Hunting
- High Resolution / Fast Response
- Motor + Encoder + Drive + Controller + Network

ABS ALL



* Ezi-SERVO-ABS-ALL-60L-AWN 모델

FASTECH



* Ezi-SERVO-ABS-ALL-60L-AWI 모델



* Ezi-SERVO-ABS-ALL-60L-AWN 모델

FASTECH

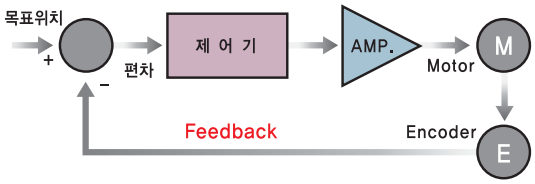
Ezi-SERVO® ABS ALL

Closed Loop Stepping System

3 Closed Loop System

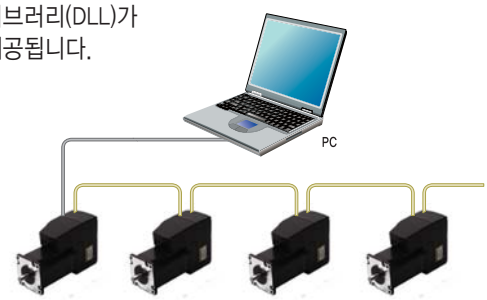
Ezi-SERVO는 폐루프 제어 시스템입니다. 모터에 장착된 고정도 엔코더에 의해 항상 현재 위치를 파악하고 있기 때문에 탈조가 발생하지 않는 서보 시스템입니다.

엔코더 피드백에 의해 Ezi-SERVO는 항상 현재 위치를 파악하여 필요한 경우 위치 보정을 합니다. (25μ sec)



1 Network Based Motion Control

PC와 같은 상위 제어기와 RS-485 통신을 통하여 최대 24축까지 구동할 수 있습니다. 모든 모션 제어 기능은 네트워크 통신을 통해 제어 가능하며, 모션 관련 조건(예를 들면 가감속 시간)은 파라미터로써 ROM에 저장됩니다. Windows 2000/XP 에서의 프로그래밍을 위하여 모션 라이브러리(DLL)가 제공됩니다.



4 Absolute Encoder System

고분해능의 절대위치 엔코더가 장착되어 있습니다. (단회전-262,144/회전, 다회전-4096회전) 또한 드라이브로의 공급 전원이 차단되어도 이전 위치를 알 수 있으며 엔코더를 위한 보조 전원 장치(예를 들어,Battery)가 필요 없습니다.



5 IP65 Certification

IP65 등급을 획득하여 물이 튀거나 먼지가 많은 열악한 환경에서도 사용 할 수 있습니다.

2 Position Table Function

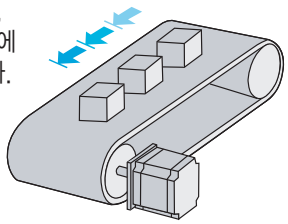
Position Table은 최대 64개의 위치 데이터 및 모션 조건 등을 Flash 메모리에 저장 가능합니다.
상위 제어기(예를 들어 PLC)의 입력 및 출력 신호를 이용하여 모션 구동이 가능하도록 합니다.
PLC로부터 Position Table 번호, 모션시작/모션종료, 원점 복귀 등의 입력 신호를 직접 조작함으로써 모터를 구동할 수 있습니다.
또한 PLC는 드라이브의 In-Position, 원점 복귀 완료, 이동중/이동종료, Servo Ready 등의 출력 신호를 확인할 수 있습니다.



6 No Gain Tuning

일반적인 서보 시스템에서 게인조정은 성능 향상을 위해 필수적입니다. 게인조정을 위해 많은 시간이 필요하고, 부하의 종류에 따라 문제가 발생 됩니다.
그러나, Ezi-SERVO는 스텝핑 모터의 특성을 이용하여 게인조정이 필요치 않는 서보 시스템입니다. 특히 일반적인 서보 시스템에서 문제가 되는 저강성의 부하(예를 들어, Belt and Pulley System)에 최적인 Ezi-SERVO입니다.

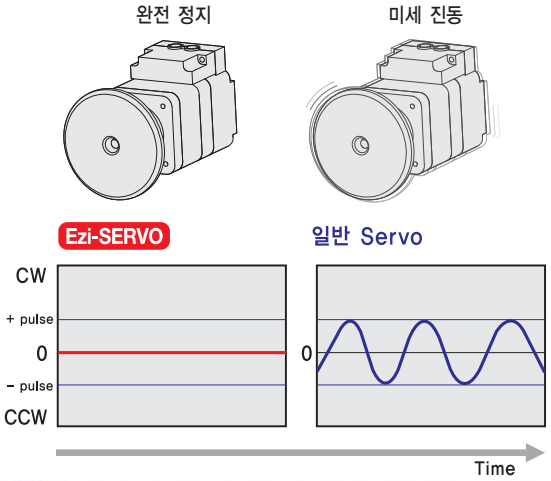
Ezi-SERVO는 저강성 부하(Belt and Pulley)에서도 최적의 성능을 발휘합니다.



7 No Hunting

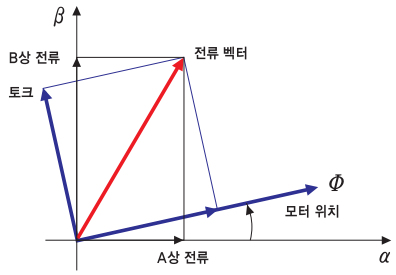
Ezi-SERVO는 스텝핑 모터의 특성을 이용하기 때문에 일반적인 서보 시스템에서 발생하는 헌팅 문제가 없습니다. 따라서, 모터가 정지 후 완전 정지하기 때문에 미세 진동이 발생하지 않습니다. 비젼 등을 이용한 고속 검사 장비 등에서 Ezi-SERVO는 정지 후 진동이 발생하지 않기 때문에 위력을 발휘합니다.

Ezi-SERVO는 정지 후 진동이 발생하지 않습니다.



8 Smooth and Accurate

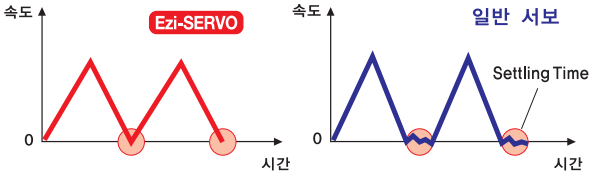
Ezi-SERVO는 고정도 엔코더로 최대 32,000펄스/회전이 가능한 고정도 서보 시스템입니다. 또한, 기존의 마이크로스텝 구동과 달리 고성능 DSP에 의한 벡터 제어 및 필터링 기법으로 저속에서도 리플이 없는 부드러운 회전이 가능합니다.



9 Fast Response(고속 위치 결정)

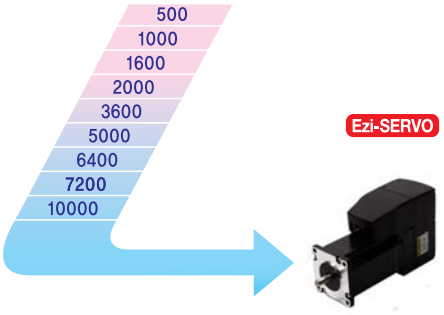
Ezi-SERVO는 스텝핑 모터의 장점인 지령 위치에 매우 큰 추종성을 이용하기 때문에 위치 결정시간이 매우 짧습니다. 따라서, 단핏치 운동이 빈번한 경우, 위치 결정시간을 대폭 단축할 수 있습니다.
일반적인 서보 시스템에서 지령위치와 응답위치 사이에는 지연이 발생하여 지령위치의 종료 후 응답위치에 도달하기 위해서는 시간이 필요하여 위치결정 시간이 증가합니다. (Settling Time)

Ezi-SERVO는 스텝핑 모터의 장점을 이용하여 응답 지연이 없는 고속의 위치 결정이 가능합니다.



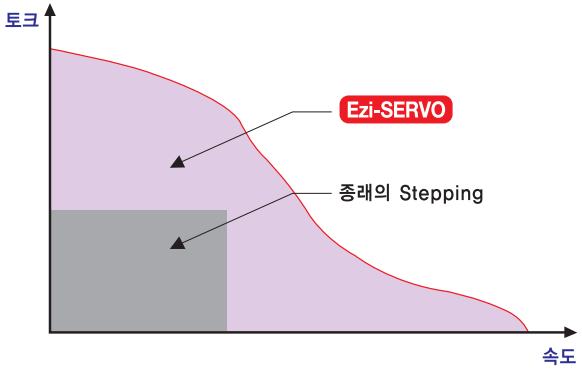
10 High Resolution

Ezi-SERVO는 사용 용도에 따라 다양하게 위치 지령 단위의 세분화가 가능합니다. (최대 10,000펄스/회전)



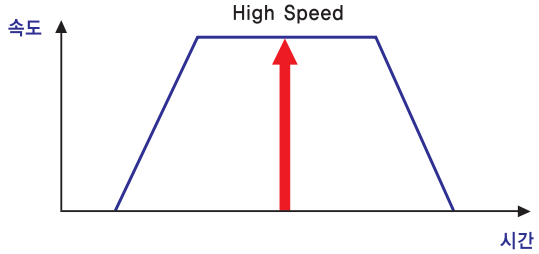
11 High Torque

Ezi-SERVO는 저속영역에서 일반적인 서보 모터에 비해 큰 토크를 연속해서 사용 가능합니다. 또한 Ezi-SERVO는 탈조 없이 100% 부하에서도 연속운전이 가능하기 때문에 기존의 스텝핑 모터와 같이 토크 마진을 생각할 필요가 없습니다. 회전 속도에 따라 전류의 최적 위상제어 기능의 탑재로 고속영역에서 고토크의 운전이 가능합니다.



12 High Speed

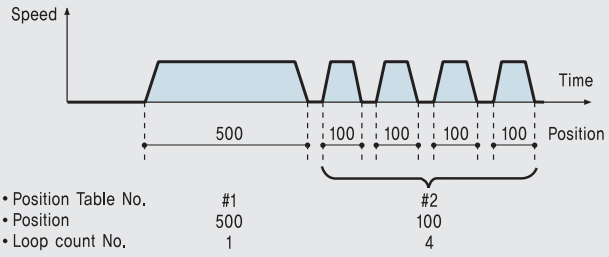
Ezi-SERVO는 고속 영역에서도 탈조 없이 운전이 가능합니다. 엔코더 피드백에 의해 현재 위치를 감시하여 100% 부하에 대해 고토크를 발생하기 때문에 고속 영역에서도 탈조 없이 운전이 가능합니다.



● Motion Controller 기능

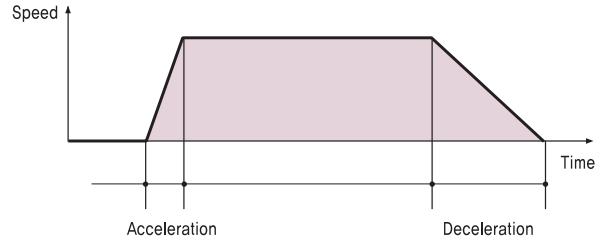
1. Loop Count

Position Table에 의해 지정된 Loop Count Number 만큼 위치결정 동작을 반복할 수 있습니다.



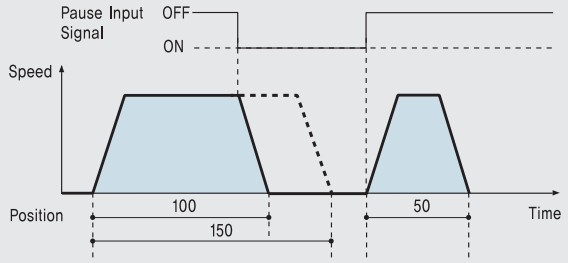
2. Acceleration/Deceleration

정지 시 진동 억제를 위해 비대칭의 가속과 감속을 설정할 수 있습니다.



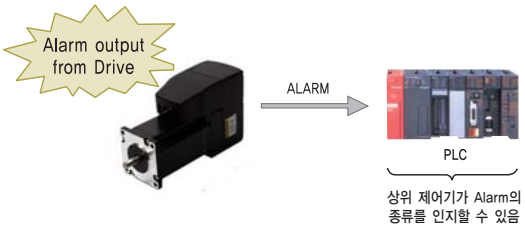
3. Pause

상위 제어기로부터의 입력 신호에 의해 구동 중인 모션을 일시 정지 시킬 수 있습니다. Pause 신호가 OFF가 되면 모터는 원래의 목표 위치까지 남은 거리만큼 이동을 시작합니다.



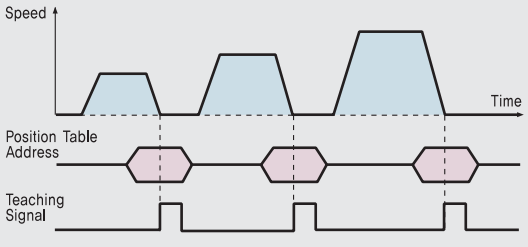
4. Alarm

Alarm 발생 시 LED의 점멸 횟수, 또는 상위제어기의 명령으로 Alarm 의 종류를 인지 할 수 있습니다.



5. Teaching

이 입력 신호에 의해 현재의 Position 위치 값을 지정된 Position Table에 저장 되도록 합니다.

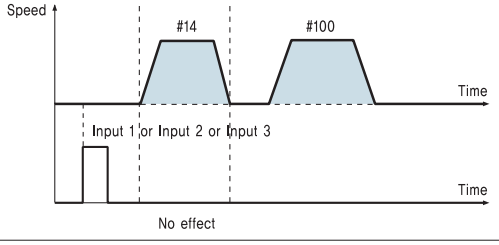


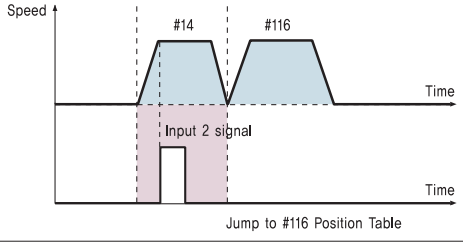
6. Jump

상황에 따라서 하나의 Position Table에 여러 갈래의 Position Table로 분기할 수 있도록 합니다. 모션 구동 중에 다양한 외부 입력 신호들에 의해 다음 분기할 Position Table을 선택할 수 있습니다.

◆ Position Table #14

Position	– – –	Next	– – –	Input 1	Input 2	Input 3	– – –
10000		100		115	116	117	





● Ezi-SERVO-ALL 형명

Ezi-SERVO-ABS-ALL-60L-AWN-□

드라이브 시리즈명 (absolute 엔코더)	
드라이브 형태	ALL : All in one ST : Stand alone
모터 크기	60 : 60mm
모터길이	S : Single M : Middle L : Large
엔코더 분해능	A : 30 bits
부가 기능	W : IP 65 B : 해당사항 없음
커넥터 형태	N : 일반형 I : 산업형
사용자 코드	

● Ezi-SERVO-ALL 조합

형 명
Ezi-SERVO-ABS-ALL-60L-AWN
Ezi-SERVO-ABS-ALL-60L-AWI

● Open-Loop 제어 스텝핑 모터 시스템과 다른점

1. 탈조에 의한 위치 오차 없이 확실한 위치 결정이 가능합니다.
2. 정지 시에는 안정된 유지력을 갖고 있고, 기계 진동 등의 외력에 의해 위치 오차가 생겨도 자동적으로 목표 위치로 복귀합니다.
3. Open-Loop 제어 스텝핑 모터의 경우 탈조를 고려하여 모터 토크의 약 50% 정도 밖에 사용하지 못하지만 Ezi-SERVO는 100% 사용 가능합니다.
4. Open-Loop 스텝핑 모터는 부하의 변동에 관계 없이 모든 동작 속도에서 정전류 구동을 하지만 Ezi-SERVO는 부하에 따라 전류를 제어하기 때문에 고속 운전이 가능합니다. (최고 속도 : 3,000rpm)

● 서보 모터 제어 시스템과 다른점

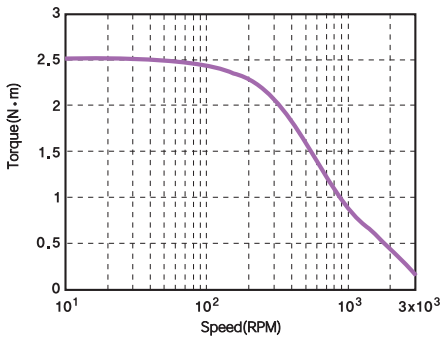
1. 게인 조정이 필요하지 않습니다. (부하에 따라 게인을 자동 조정합니다.)
2. 정지 후 미세 진동없이 안정된 목표 위치를 유지합니다.
3. 독자적인 제어 알고리즘에 의해 빠른 위치 결정이 가능합니다. (고속, 단피치 운동에 적합)
4. 고속, 단피치 운동인 경우, Settling Time이 작기 때문에 비젼을 이용한 검사장비 등에 우수한 성능을 발휘합니다.

● 드라이브 사양

입 력 전 압		24VDC ±10%
제 어 방 식		32bit DSP에 의한 Closed Loop 제어
엔 코 더		Absolute type, No Battery Backup type
다 축 제 어		Daisy-Chain을 통한 최대 24축 구동
Position Table		64개의 motion step 지정 기능 (Speed, External start, Jump, Loop, Wait and PT finish 등)
소 비 전 류		최대 500mA (모터전류, 브레이크전류 제외)
환경	온 도	사용 : 0~50℃ 보관 : -20~70℃
	습 도	사용 : 35~85%RH (결로는 없을 것) 보존 : 10~90%RH (결로는 없을 것)
	내 진 동	0.5G
	방진,방수	IP65
기능	회 전 속 도	0~3,000rpm
	분해능(P/R)	500 1,000 1,600 2,000 3,600 5,000 6,400 7,200 10,000
	보 호 기 능	과전류 이상, 과속도 이상, 위치 추종 이상, 과부하 이상, 과열 이상, 회생 전압 이상, 모터 접속 이상, 엔코더 접속 이상, 모터 전압 이상, 인포지션 이상, 시스템 이상, ROM 이상, 입력 전압 이상, 위치 오차 초과 이상
	In-Position 설정	0~15 (파라미터에 의해 설정)
	위치 제어 Gain 설정	0~15 (파라미터에 의해 설정)
	모터 회전 방향 설정	CW/CCW (파라미터에 의해 설정)
입출신호	입력 신호 기능	3개의 고정 입력 (LIMIT+, LIMIT-, ORIGIN), 6개의 가변 입력 (포토커플러 입력)
	출력 신호 기능	6개의 가변 출력 (포토커플러 출력), Brake 신호
통 신 기 능		PC와 RS-485 직렬통신, 통신속도 : 115,200bps 고정
Position 제어		상대값 이동 모드/절대값 이동 모드 범위 : -134,217,727 to +134,217,727pulse, 이동속도 : 최대 3,000rpm
원 점 복 귀		원점센서, ±Limit sensor, Torque origin, Set origin
사용자 프로그램		Windows 대응 사용자 인터페이스 프로그램
라이브러리		Windows 2000/XP 대응 Motion Library (DLL)

● 모터 토크 특성

Ezi-SERVO-ABS-ALL-60L Series



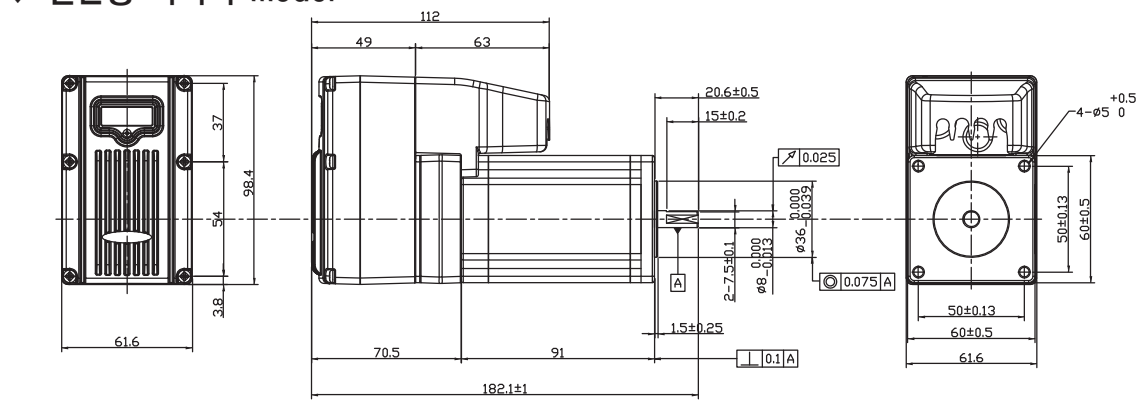
※측정조건 : 모터전압 = 40VDC
모터전류 = 정격전류 (상기 모터사양 참조)
드라이브 = Ezi-SERVO-ABS-ALL

● 모터 사양

M O D E L		UNIT	Ezi-SERVO-ABS-ALL-60L Series
DRIVE METHOD		-----	BI-POLAR
NUMBER OF PHASES		-----	2
VOLTAGE		VDC	2.6
CURRENT per PHASE		A	4
RESISTANCE per PHASE		Ohm	0.65
INDUCTANCE per PHASE		mH	2.4
HOLDING TORQUE		N · m	2.4
ROTOR INERTIA		g · ㎠	800
WEIGHTS		g	1600
LENGTH (L)		mm	90
ALLOWABLE OVERHUNG LOAD (DISTANCE FROM END OF SHAFT)	3mm	N	70
	8mm		87
	13mm		114
	18mm		165
ALLOWABLE THRUST LOAD		N	Lower than motor weight
INSULATION RESISTANCE		MOhm	100min. (at 500VDC)
INSULATION CLASS		-----	CLASS B (130℃)
OPERATING TEMPERATURE		℃	0 to 55

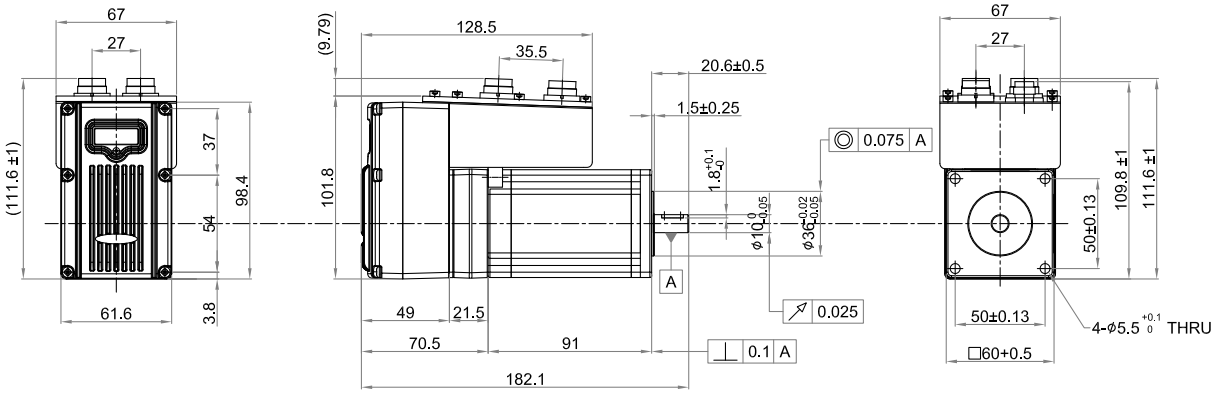
● 모터 크기[mm]와 토크 특성

◆ 일반형 커넥터 model



*Front Shaft 직경이 Φ8.0 입니다.

◆ 산업형 커넥터 model



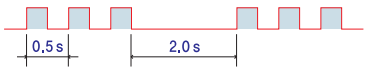
*Front Shaft 직경이 Φ10.0 입니다.



◆ 보호기능의 내용과 LED 점멸 횟수

알람 발생 시 LED의 점멸 횟수에 따라 알람발생 원인을 알 수 있습니다.

점멸횟수	보 호 기 능	조 건
1	과전류 이상	모터 구동 소자에 과도한 전류가 흘렀을 경우
2	과속도 이상	모터의 속도가 3,000rpm을 초과하는 경우
3	위치 추종 이상	모터 회전 중 위치 명령값과 실제 위치값의 차이가 90 ° 이상일 경우*1
4	과부하 이상	모터의 최대 토크를 초과하는 부하가 5초 이상 가해졌을 경우
5	과열 이상	드라이브의 내부 온도가 55℃를 초과하는 경우
6	회생 전압 이상	모터의 역기전력 전압이 70V를 초과하는 경우
7	모터 접속 이상	드라이브와 모터의 연결에 이상이 있을 경우
8	엔코더 접속 이상	드라이브와 엔코더의 연결에 이상이 있을 경우
9	모터 전압 이상	모터 공급 전압이 20V 이하일 경우
10	인포지션 이상	운전 완료 후 위치 오차(10이상)가 3초 이상 발생한 경우
11	시스템 이상	드라이브 시스템에 이상이 발생하였을 경우(Watch Dog timer)
12	ROM 이상	파라미터 저장장치(ROM)에 이상이 발생하였을 경우
14	입력 전압 이상	입력 전압이 20V~28V를 벗어난 경우
15	위치 오차 초과 이상	모터 정지 상태에서 90 ° 이상의 위치 오차가 발생한 경우*1
16	PT 위치 오차 이상	Position Table 이동 명령 후 위치 오차가 발생한 경우*1



알람 LED 점멸 (예 : 위치 추종 이상)

*1 : 주어진 값은 파라미터에 의해 변경 가능 합니다. (매뉴얼 참조)

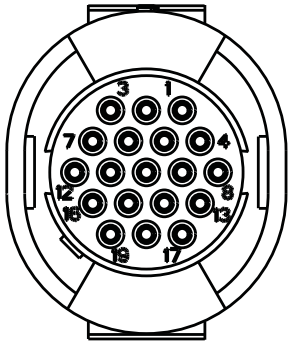
1. 종단 저항 설정 스위치(SW1)

RS-485 통신 시, 종단 저항 설정 스위치 입니다. 네트워크상의 종단 제어기에 대해서는 필히 ON 으로 설정하여 주십시오.



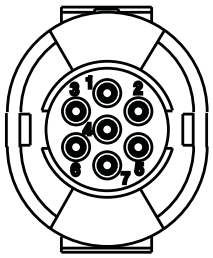
2. 입출력 접속 커넥터(CN1)

번 호	기 능	입력/출력
1	24VDC_EXT	출 력
2	GND_EXT	입 력
3	DIgital IN1 (Limits +)	입 력
4	DIgital IN2 (Limits −)	입 력
5	DIgital IN3 (Origin)	입 력
6	DIgital IN4	입 력
7	DIgital IN5	입 력
8	DIgital IN6	입 력
9	DIgital IN7	입 력
10	DIgital IN8	입 력
11	DIgital IN9	입 력
12	DIgital OUT1	출 력
13	DIgital OUT2	출 력
14	DIgital OUT3	출 력
15	DIgital OUT4	출 력
16	DIgital OUT5	출 력
17	DIgital OUT6	출 력
18	BRAKE+	출 력
19	BRAKE−	출 력



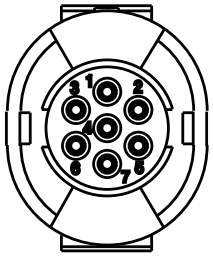
3. 전원 접속 커넥터(CN3)

번 호	기 능
1	GND
2	GND
3	GND
4	F.GND
5	24VDC
6	24VDC
7	24VDC



4. RS-485 통신 커넥터(CN5, CN6)

번 호	기 능
1	GND
2	24VDC*1
3	NC
4	Shield
5	GND
6	−DATA
7	+DATA



*1 Teach Pendant 전원공급용

◆ 케이블용 커넥터

Ezi-SERVO-ABS-ALL과 함께 제공되는 커넥터 입니다. 옵션 케이블을 구매할 때에는 제공되지 않습니다.

CN1 : 입출력 접속 커넥터

품 명	규 격	제 조 사
Connector	1445782-1	Tyco
Strain Relief	1604204-1	Tyco

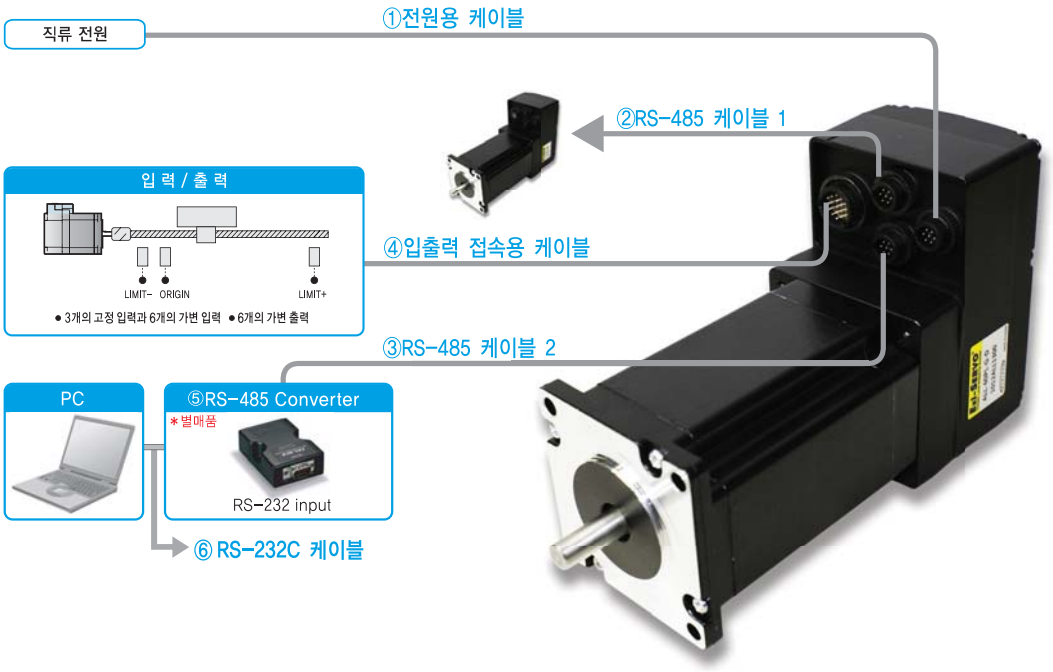
CN5, CN6 : RS-485 통신 커넥터

품 명	규 격	제 조 사
Connector	1445642-1	Tyco
Strain Relief	1604111-1	Tyco

CN3 : 전원 접속 커넥터

품 명	규 격	제 조 사
Connector	1445642-1	Tyco
Strain Relief	1604111-1	Tyco

● 시스템 구성도



항 목	입출력 케이블	전원 케이블	RS-485 케이블
표 준 길 이	–	–	–
최 대 길 이	20m	2m	30m

1. 옵션 케이블

Ezi-SERVO-ABS-ALL(일반형 커텍터 모델) 시리즈에 공통으로 사용되는 케이블 입니다.

케이블명 : CN60-C-□□□M-□□

- CN60 : 케이블 시리즈명
- C : 용도 및 형태
  - C : 통신용
  - P : 전원용
  - S : 신호용
- □□□ : 케이블 길이
  - 3자리 숫자로 단위는 m입니다.
- M : 케이블 종류
  - M : 가동형
  - F : 고정형
  - A : 내유성
- □□ : 사용자 코드

①전원 케이블



커넥터 사양	핀번호	케이블 선 색상 및 선 번호	기능	커넥터 사양
Connector 제조사 : Tyco 품번 : 1445642-1	1 2 3	흑색 1	N24	
	4	녹 + 황	F. GND	
Strain Relief 제조사 : Tyco 품번 : 1604111-1	5 6 7	흑색 2	P24	

케이블 종류	제조사	모델명	품번
고정형			
가동형	SAB BROCKSKES	S776	103776-0405
내유성		S200	07740305

②통신 케이블 (모터와 모터 연결용)

통신 케이블은 2종류가 있습니다. 모터와 모터를 연결하는 케이블과 모터와 컨버터를 연결하는 케이블이 다릅니다.



커넥터 사양	핀번호	케이블 선 색상 및 선 번호	기능	커넥터 사양 핀번호	커넥터 사양
Connector 제조사 : Tyco 품번 : 1445642-1	1			1	Connector 제조사 : Tyco 품번 : 1445642-1
	2			2	
	3			3	
	4			4	
Strain Relief 제조사 : Tyco 품번 : 1604111-1	5		GND	5	Strain Relief 제조사 : Tyco 품번 : 1604111-1
	6		-Data	6	
	7		+Data	7	

④신호용(입출력 접속용) 케이블



커넥터 사양	핀번호	케이블 선 색상 및 선 번호	기능	커넥터 사양
Connector 제조사 : Tyco 품번 : 1445782-1	1~17		24VDC Digital IN Digital OUT	
Strain Relief 제조사 : Tyco 품번 : 1604204-1	18	적색	Brake+	
	19	주황색	Brake-	

케이블 종류	제조사	모델명	품번
고정형	태영전자	2464	2464-22

2. 옵션

⑤FAS-RCR (Communication Converter)

컴퓨터의 RS-232C 단자 신호를 RS-485신호로 변환하는 장치 입니다.

항 목	규 격
통신속도	최고 115.2Kbps
통신거리	RS-232C : 최대 15m RS-485 : 최대 1.2km
커넥터	RS-232C : DB9 Female RS-485 : RJ-45
크기	50X75X23mm
무게	38g
전원	RS-232C 자체전원 (DC5~24V 외부전원 사용가능)

• FAS-RCR용 케이블

③RS-485 케이블

Ezi-SERVO-ABS-ALL 과 FAS-RCR을 연결하는데 사용되는 케이블입니다.



품 명	길 이[m]	비 고
CGNR-A-OR06F	0.6	고정형 케이블
CGNR-A-001F	1	
CGNR-A-IR5F	1.5	
CGNR-A-002F	2	
CGNR-A-003F	3	
CGNR-A-005F	5	

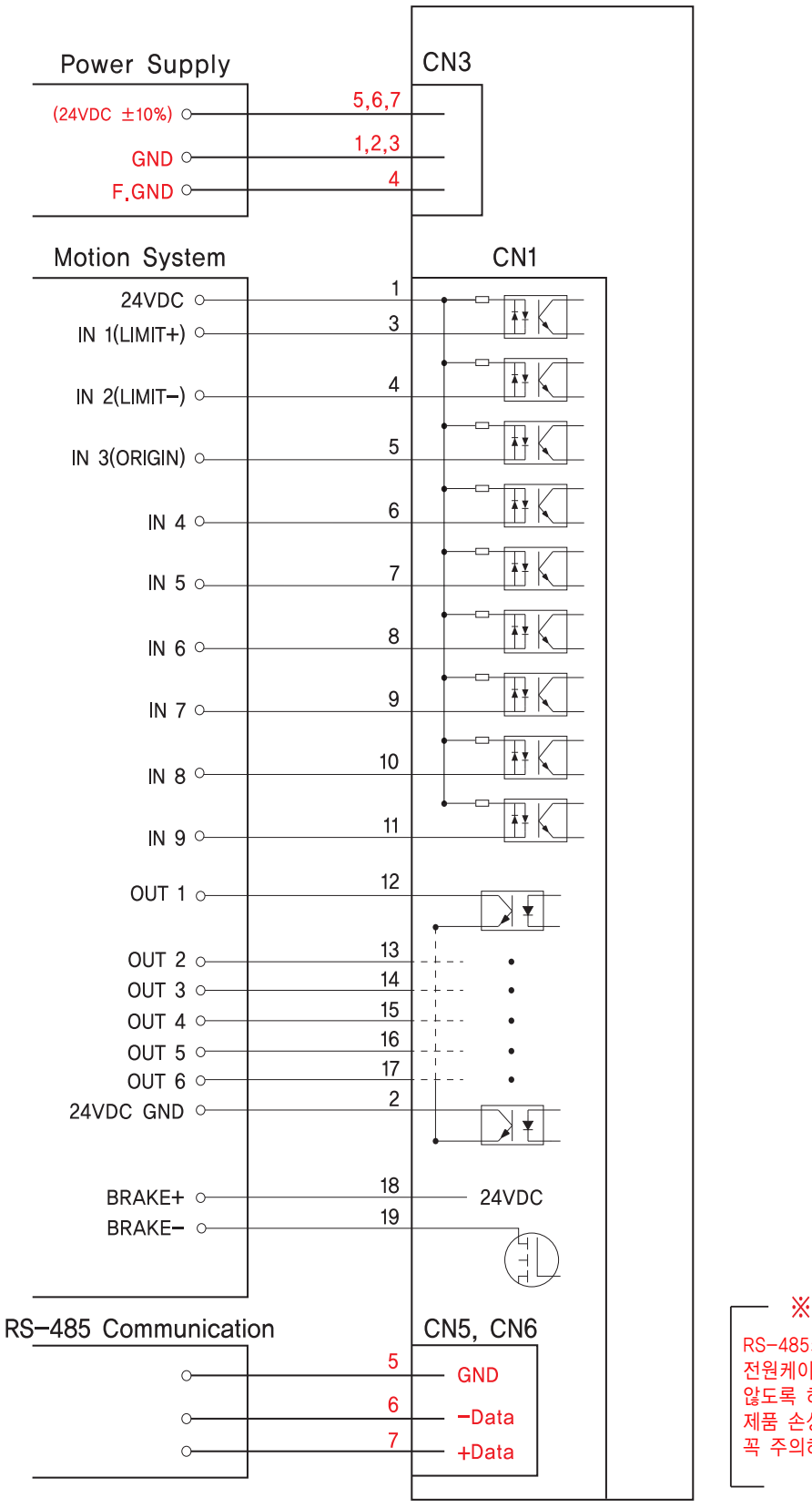
⑥RS-232C 케이블

컴퓨터와 FAS-RCR를 연결하는데 사용되는 케이블입니다.
통상적으로 사용하는 RS-232C 표준 케이블입니다.

품 명	길 이[m]	비 고
CGNR-C-002F	2	고정형 케이블
CGNR-C-003F	3	
CGNR-C-005F	5	

● 외부 배선도

Ezi-SERVO-ABS-ALL-□□□-□□N



※ 주의사항 ※

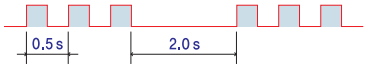
RS-485케이블(CN5,CN6)과 전원케이블(CN3)이 바뀌지 않도록 하시기 바랍니다. 제품 손상의 우려가 있으므로 꼭 주의하시기 바랍니다.



◆ 보호기능의 내용과 LED 점멸 횟수

알람 발생 시 LED의 점멸 횟수에 따라 알람발생 원인을 알 수 있습니다.

점멸횟수	보 호 기 능	조 건
1	과전류 이상	모터 구동 소자에 과도한 전류가 흘렀을 경우
2	과속도 이상	모터의 속도가 3,000rpm을 초과하는 경우
3	위치 추종 이상	모터 회전 중 위치 명령값과 실제 위치값의 차이가 90 ° 이상일 경우*1
4	과부하 이상	모터의 최대 토크를 초과하는 부하가 5초 이상 가해졌을 경우
5	과열 이상	드라이브의 내부 온도가 55℃를 초과하는 경우
6	회생 전압 이상	모터의 역기전력 전압이 70V를 초과하는 경우
7	모터 접속 이상	드라이브와 모터의 연결에 이상이 있을 경우
8	엔코더 접속 이상	드라이브와 엔코더의 연결에 이상이 있을 경우
9	모터 전압 이상	모터 공급 전압이 20V 이하일 경우
10	인포지션 이상	운전 완료 후 위치 오차(10이상)가 3초 이상 발생한 경우
11	시스템 이상	드라이브 시스템에 이상이 발생하였을 경우(Watch Dog timer)
12	ROM 이상	파라미터 저장장치(ROM)에 이상이 발생하였을 경우
14	입력 전압 이상	입력 전압이 20V~28V를 벗어난 경우
16	PT 위치 오차 이상	Position Table 이동 명령 후 위치 오차가 발생한 경우*1



알람 LED 점멸 (예 : 위치 추종 이상)

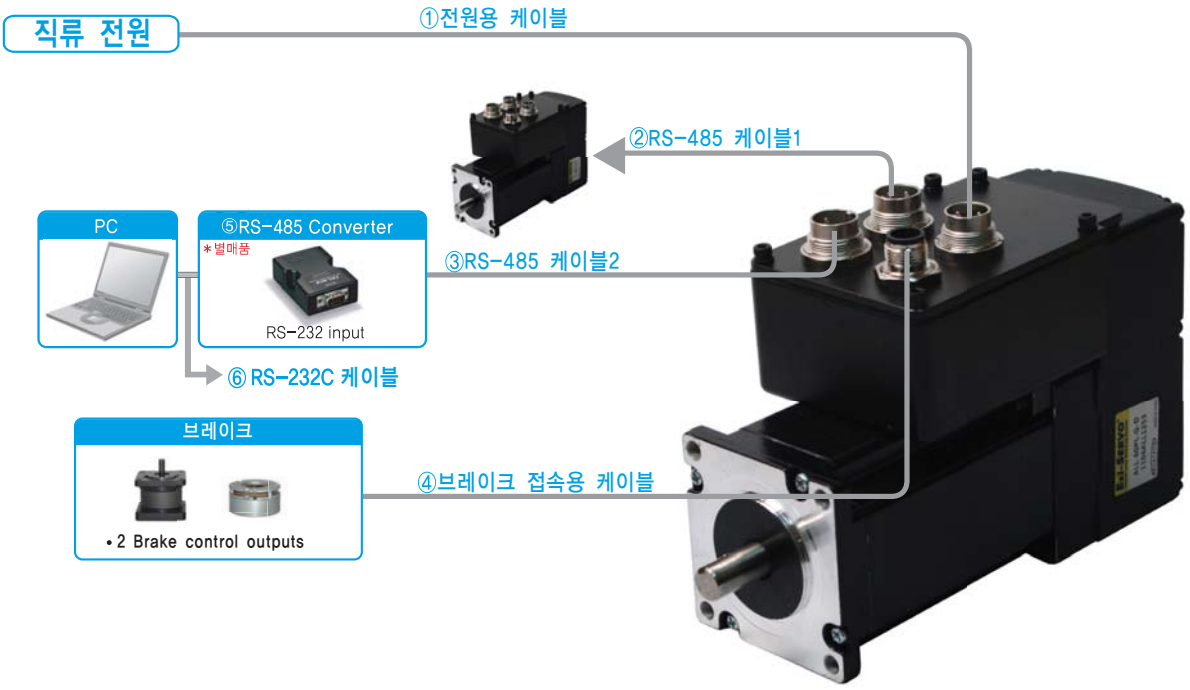
*1 : 주어진 값은 파라미터에 의해 변경 가능 합니다. (매뉴얼 참조)

1. 종단 저항 설정 스위치(SW1)

RS-485 통신 시, 종단 저항 설정 스위치 입니다. 네트워크상의 종단 제어기에 대해서는 필히 ON 으로 설정하여 주십시오.



● 시스템 구성도 [기본]



항 목	브레이크 케이블	전원 케이블	RS-485 케이블
표 준 길 이	–	–	–
최 대 길 이	1m	2m	30m

1. 케이블

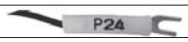
Ezi-SERVO-ABS-ALL(산업형 커넥터 모델) 시리즈에 공통으로 사용되는 케이블 입니다.

케이블명 : CI60-C-□□□MA-□□

- 케이블 시리즈명
- 용도 및 형태
  - C1 :모터연결(통신용)
  - C2 : 컨버터연결(통신용)
  - P : 전원용
  - S : 신호용
- 케이블 길이
  - 3자리 숫자로 단위는 m입니다.
- 케이블 종류
  - M : 가동형
  - F : 고정형
  - A : 내유성
- 사용자 코드

①전원 케이블



커넥터		케이블 선 색상 및 선 번호	기능	커넥터 사양
사양	핀번호			
 Connector 제조사 : Binder 품번 : 99-5606-75-04	1 2	흑색 1	N24	
	3	녹 + 황	F. GND	
	4	흑색 3	P24	

케이블 종류	제조사	모델명	품번
고정형			
가동형	SAB BROCKSKES	S776	103776-0405
내유성		S200	07740305

②,③통신 케이블

통신 케이블은 2종류가 있습니다. 모터와 모터를 연결하는 케이블과 모터와 단자함(BD-CON-A)을 연결하는 케이블이 다릅니다. 단자함으로 연결되는 케이블의 경우 사용자 코드에 영문자 'O' 를 기재 바랍니다.

②모터 간 연결 케이블



커넥터		케이블 선 색상 및 선 번호	기능	커넥터 사양	
사양	핀번호			핀번호	사양
Connector 제조사 : Binder 품번 : 99-5606-75-03	1		GND	1	Connector 제조사 : Binder 품번 : 99-5606-75-03
	2		-Data	2	
	3		+Data	3	

③모터와 컨버터(FAS-RCR) 연결 케이블



커넥터		케이블 선 색상 및 선 번호	기능	커넥터 사양	
사양	핀번호			핀번호	사양
Connector 제조사 : Binder 품번 : 99-5606-75-03	1	갈	GND	1, 2, 4, 5, 7, 8	Connector Type : RJ45
	2	노	-Data	6	
	3	녹	+Data	3	

케이블 종류	제조사	모델명	품번
고정형			
가동형	SAB BROCKSKES	SD787 CTP	37870325
내유성		SD200 CTP	07890325

④신호용(브레이크 접속용) 케이블

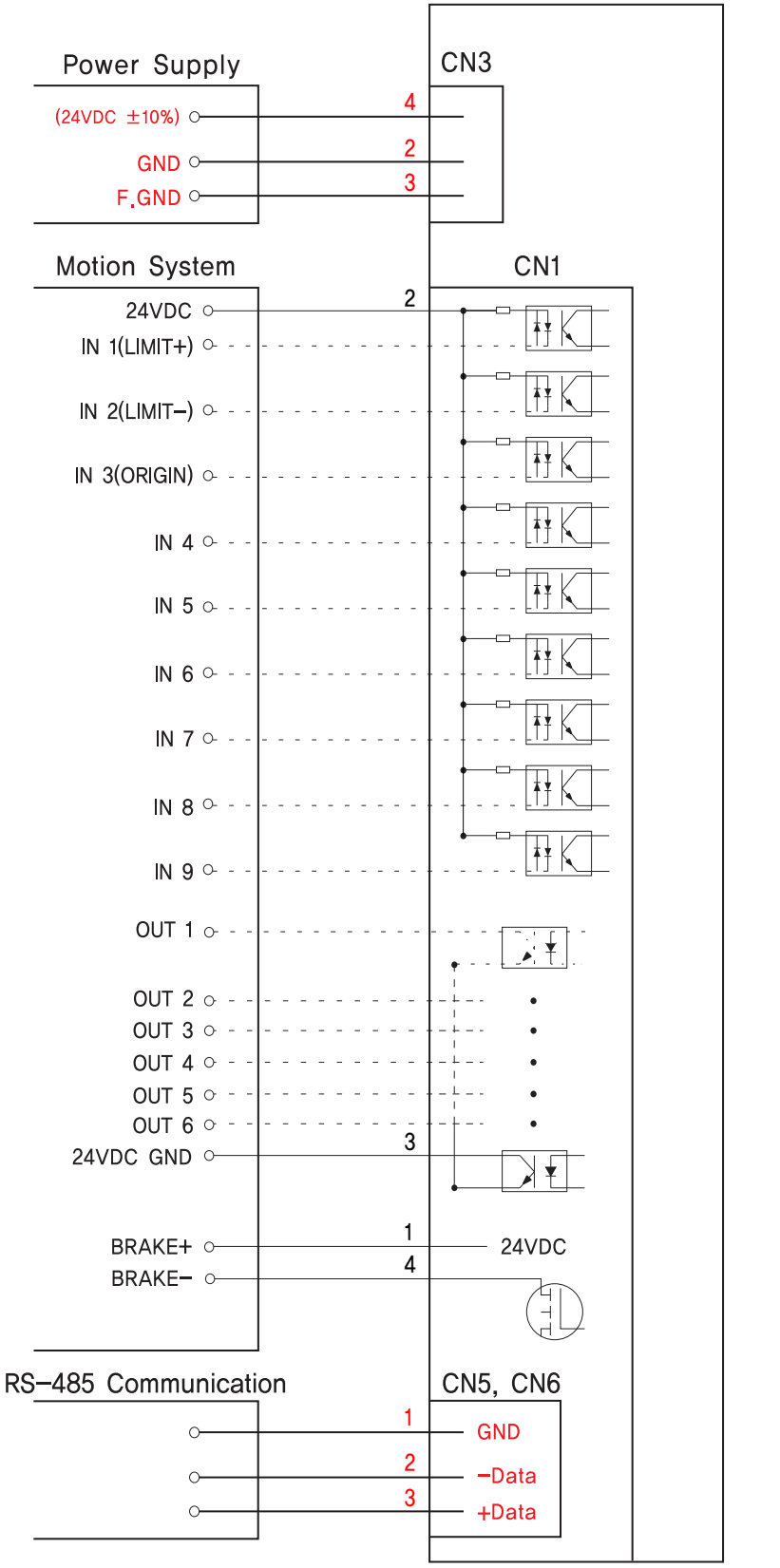


커넥터		케이블 선 색상 및 선 번호	기능	커넥터 사양
사양	핀번호			
Connector 제조사 : Qport 품번 : MI2S-H33-Volo/0LN	1	갈색	Brake+	
	4	흑	Brake-	

케이블 종류	제조사	모델명	품번
고정형	태영전자	2464	2464-22

● 외부 배선도

Ezi-SERVO ABS-ALL-□□□-□□I

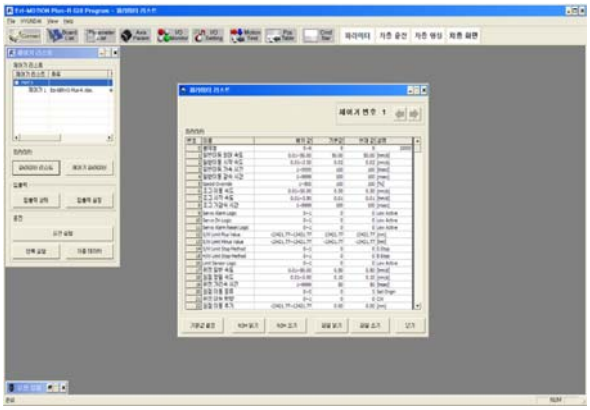


● GUI(사용자 인터페이스) 화면



◆ Controller Lists and Motion Test

상위 제어기 시스템에 연결된 controller list를 보여줍니다. 또한 Motion Test 창에서는 single move, jog 및 origin 명령을 실행하고 그에 따른 구동상태를 확인할 수 있습니다.



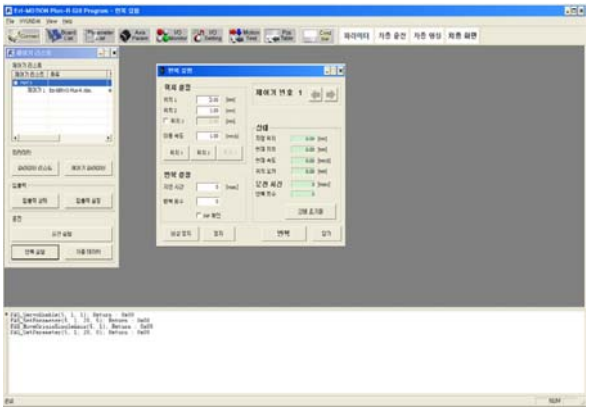
◆ Parameter List

이 화면에서 모든 파라미터들을 수정하고 저장할 수 있습니다.



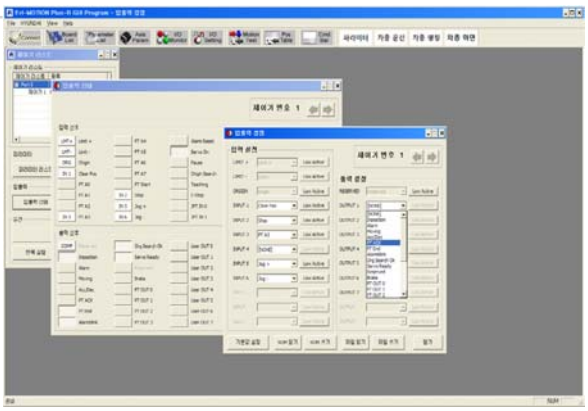
◆ Axis Parameter Setup

이 화면에서는 중요하고 자주 사용되는 파라미터들을 쉽게 관리할 수 있습니다.



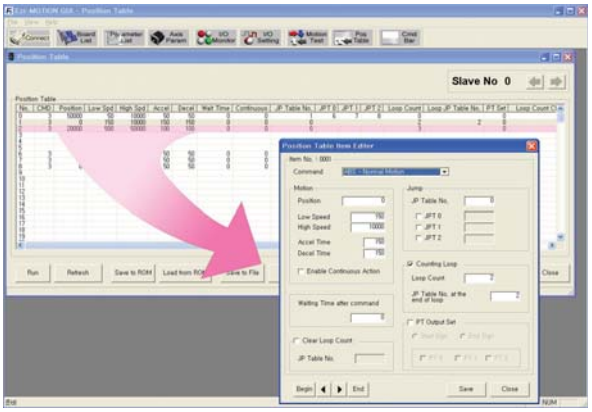
◆ Motion Repeat and Monitor Status

반복 구동 시험을 위한 목표 위치값, 속도, 지연 시간 및 반복 횟수 등을 설정할 수 있습니다. 또한 모션 라이브러리(DLL)가 화면에 표시됩니다.



◆ I/O Monitoring and Setting

현재의 구동 상태와 연관된 입력 및 출력 신호의 상태를 확인할 수 있으며, 사용하고자 하는 신호를 각각의 입력 및 출력에 할당할 수 있습니다.



◆ Position Table

Position table 기능에 사용되는 데이터를 편집할 수 있으며 구동 시킬 수도 있습니다. Position table용 데이터는 드라이브 내부의 ROM이나 Windows 파일로 저장 및 불러오기를 할 수 있습니다.

MEMO

FASTECH Ezi-SERVO ABS ALL

FASTECH Co., Ltd.
경기도 부천시 원미구 약대동 193번지
부천테크노파크 401동 1202호 (우)420-734
TEL : 032)234-6300~1 FAX : 032)234-6302
E-mail : fastech@fastech.co.kr
Homepage : www.fastech.co.kr

©Copyright 2011 FASTECH Co., Ltd.
All Rights Reserved. Oct 21 2011 Rev.06