

**DC電源の超小型モジュール 多機能デジタルドライバ**

超小型軽量のモジュールで、多様なモータを位置 / 速度 / 電流 で制御可能。  
パルス列、電圧指令以外に、単体でのプログラム動作やCANopen通信にも対応。

**<仕様>**

- ・ 型番 / 電源電圧 / 出力電流

型番	電源電圧範囲	連続電流	ピーク電流
ACK-055-06 (-R)	14 ~ 55 Vdc	3 A	6 A
ACK-055-10 (-R)	20 ~ 55 Vdc	5 A	10 A
ACK-090-04 (-R)	14 ~ 90 Vdc	2 A	4 A
ACK-090-08 (-R)	20 ~ 90 Vdc	4 A	8 A
ACK-090-20 (-R)	14 ~ 90 Vdc	10 A	20 A
ACK-090-30 (-R)	14 ~ 90 Vdc	15 A	30 A

※ 型番末尾の "-R"は レゾルババージョン

- ・ サイズ / 質量

63.5 (W) × 40.6 (D) × 21 (H) mm / 0.037 kg (0.07 kg)



モータの種類	DCサーボ(ブラシ), ボイスコイルモータ(VCM), 磁場コイルなど	
制御モード	位置制御	● 位置ループ: 3 kHz
	速度制御	● 速度ループ: 3 kHz
	トルク(電流)制御 Point-to-Point, PVT	● 電流ループ: 15 kHz, 分解能: 12 bit
	インデクサ / 電子カム / ホーミング(原点復帰)	●
	電子ギア	●
	電子ギア	●
入カコマンド	EtherCAT (CoE)	×
	CANopen / DeviceNet	●
	ASCII コマンド	● RS-232
	パルス列入力 (CW/CCW または パルス/方向)	● ~2 MHz (Quad A/B: ~8 MHz)
	アナログ ±10 V 位置 / 速度 / トルク制御	● 分解能: 12 bit
	PWM 速度 / トルク制御	● 周波数範囲: 1 kHz~100 kHz
	マスターエンコーダ入力	● (電子ギア/電子カム)
フィードバック	シリアル(アブソリュート)エンコーダ	×
	インクリメンタル エンコーダ (Quad A/B & Z)	● 差動, ~20 MHz (4通倍後)
	アナログ Sin/Cos エンコーダ	×
	レゾルバ	○ -R (分解能: 14 bit, Ref: 7.5 kHz)
	2nd インクリメンタル エンコーダ	×
	エンコーダ出力	×
デジタルホール	●	
入出力 (I/O)	入力	デジタル: 10 入力 / アナログREF: 1 入力
	出力	デジタル: 3 出力
アクセサリ	外付け回生抵抗 / シャントレギュレータ	◎ シャントレギュレータ (125/145)
	外付けエッジフィルタ	×
	ヒートシンク	×
	開発キット	◎ KDK-090-01 (コネクタキット: KDK-CK)
	RS232C シリアルケーブル	◎ SER-CK (開発キット用)

※ ●:標準で対応, ○:指定バージョンで対応, ×:非対応, ◎:必要に応じ別途ご注文ください。

**<概要>**

- ・ ACサーボ / DCサーボ / リニア / ボイスコイルモータなどを、多様な指令で駆動できるDC電源12bit多機能サーボドライバ
- ・ 超小型軽量の2層基板が露出したモジュール型で、アクセサリで初期評価に便利な開発キット(コネクタ変換基板)を準備
- ・ CME2ソフトウェアにより、PC接続で容易にモータ設定、調整が可能。便利なファンクションジェネレータ/オシロスコープ機能
- ・ 簡単操作のオートフェーシング / チューニング機能。特殊モータでのマニュアルフェーシング/チューニング機能
- ・ インデクサによる動作シーケンスプログラム機能、PTP(Point-to-Point)、PVT(位置/速度/時間)
- ・ 電子カム(カムテーブルによるマスター信号との同期位置制御)動作、電子ギア(入力パルスに対する動作比設定)機能
- ・ 通信プロトコル (CANopen / ASCII) による制御も可能。同一ネットワーク上での多種多軸モータ制御に簡単対応

※ 記載の製品内容は予告なく変更することがあります。