

DC電源の多機能デジタルドライバ上位機種(EtherCAT)

多彩な指令/フィードバックで 多様なモータを 位置 / 速度 / 電流 制御可能。
 Accelnetの高性能上位機種。シリアルエンコーダやEtherCAT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
BEL-090-06 (-R)	14 ~ 90 Vdc	3 A	6 A
BEL-090-14 (-R)	14 ~ 90 Vdc	7 A	14 A
BEL-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 (CSRでのレゾルバ対応も可)

・ サイズ / 質量

129 (W) × 91 (D) × 51 (H) mm / 0.34 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: 4 kHz
	速度制御	● 速度ループ: 4 kHz
	トルク(電流)制御	● 電流ループ: 16 kHz, 分解能: 12 bit
	Point-to-Point, PVT	●
	インデクサ / 電子カム / ホーミング(原点復帰)	●
	電子ギア	●
入力コマンド	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
フィードバック	マスターエンコーダ入力	● (電子ギア/電子カム)
	シリアル(アブソリュート)エンコーダ	● SSI, BiSS, EnDat, Nikon-A, etc.
	インクリメンタル エンコーダ (Quad A/B & Z)	● 差動, ~20 MHz (4逓倍後)
	アナログ Sin/Cos エンコーダ	● ~230 kHz, 補間: ~12 bit/cycle
	レゾルバ	○ -R (分解能: 14 bit, Ref: 8 kHz)
	2nd インクリメンタル エンコーダ	● (マルチモードポートで選択)
入出力 (I/O)	入力	デジタル: 11 入力 / アナログREF: 1 入力
	出力	デジタル: 4 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	◎ BEL-HK
	コネクターキット	◎ BEL-CK
	RS232C シリアルケーブル	◎ SER-CK

※ ●: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電源上位多機能サーボドライバ
- ・ 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
- ・ シリアル, sin/cos エンコーダ, エンコーダ出力/2ndエンコーダ(選択) などに標準対応。オプションでレゾルバ(-R)にも対応
- ・ 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 (EtherCAT / 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