

6軸コントローラボード

PG106

ステッピングモータ・サーボモータ用

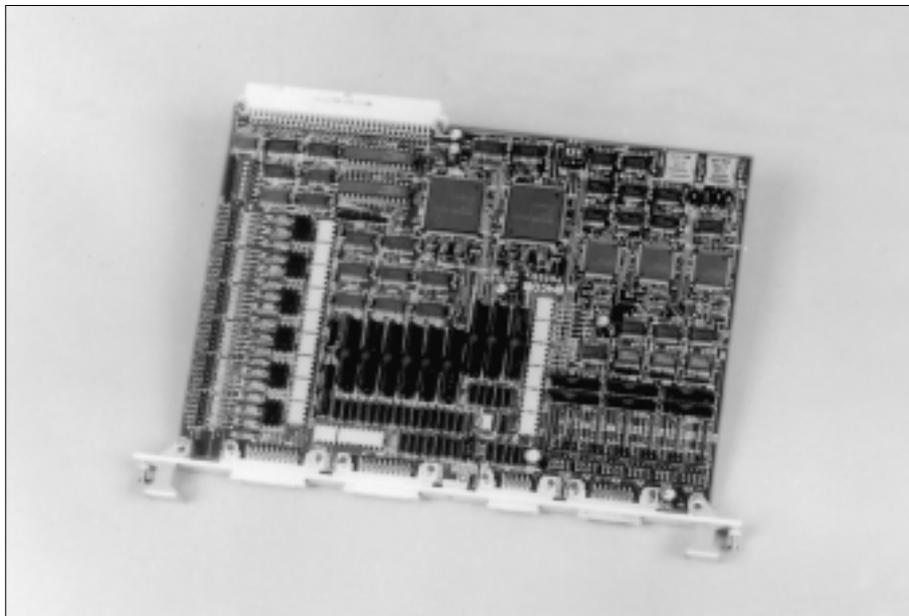
VME-bus

本コントローラボードは、VME-busインターフェースを持つ、ダブルハイトサイズ高機能6軸モータコントロールモジュール。

CONTROLLER

〈特 徴〉

- 市場初 1チップで2軸のモータを制御するパルスジェネレータLSI搭載。
- 市場初 1スロット、1ボードで6軸制御が可能。
- VME-bus I/FとLSIの周辺回路を独自技術で開発したLSI（型式MBC-001）によって集積化し高機能・コンパクト化。
- 搭載されたパルスジェネレータは多機能LSI。
 - ・加減速形状は任意形状加減速（S字加減速）・台形駆動
 - ・最大出力パルス2MHz
 - ・直線補間駆動が可能
 - ・多軸同期スタート機能
- ニーズに幅広く対応2、4、6軸のシリーズ化。

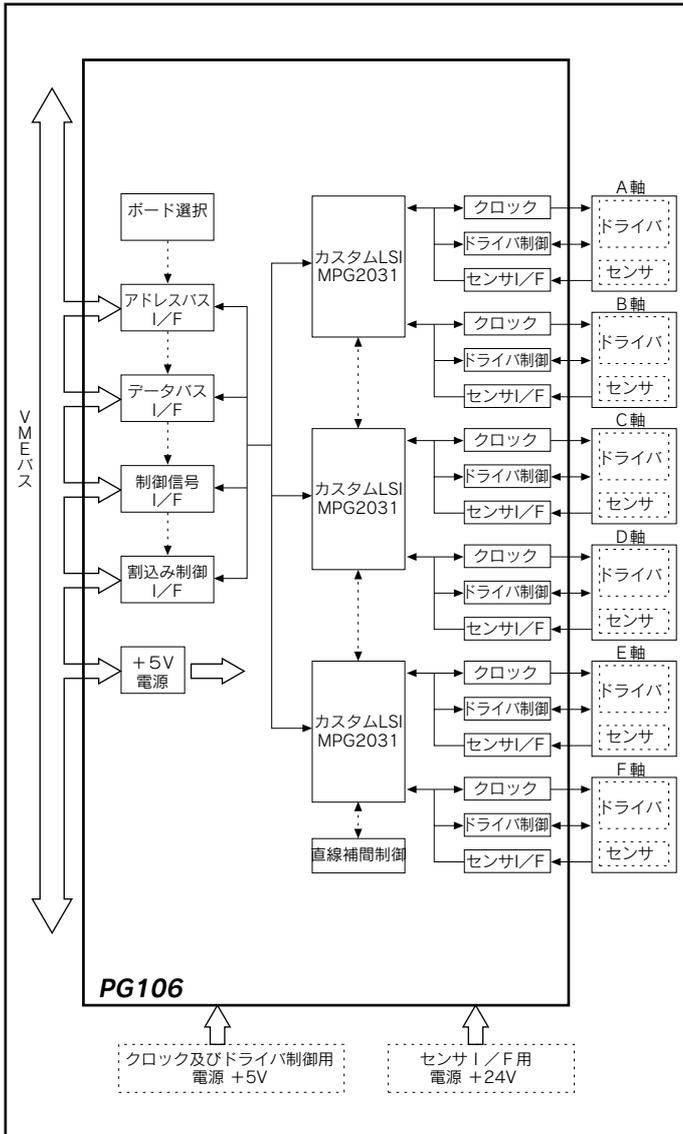


PG106 仕様

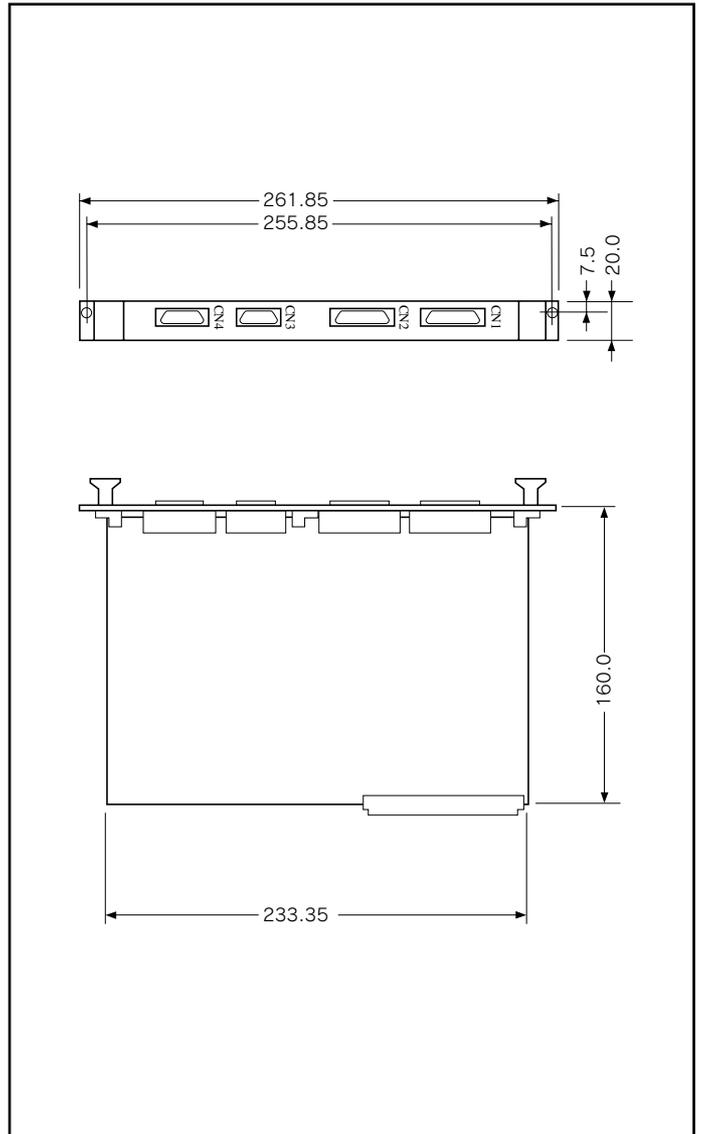
項 目	内 容	
制 御 方 式	カスタムLSI MPG2031コマンド指令	
V M E バ ス 仕 様	バイトアクセス：偶数アドレス ワードアクセス：下位バイト	
制 御 軸 数	6軸(軸名はA,B,C,D,E,F)	
対 象 モ ー タ	ステッピングモータもしくはパルス列入力サーボモータ	
基 準 ク ロ ッ ク	3.2768MHz	
出 力 パ ル ス レ ー ト	約0.1Hz~1.6384MHz	
加 減 速 傾 斜	約4.9Hz/sec~約81.9MHz/sec	
設 定 パ ル ス 数	1~16,777,215パルス	
ク ロ ッ ク 出 力	出力クロック形式	1クロック/2クロック設定
	CWクロック方式	フォワード/リバース設定
	出力信号	フォトカプラ/RS422ラインドライバ設定
	論 理	正論理/負論理設定
加 減 速 方 法	任意形状加減速駆動/直線加減速駆動設定	
機 能	PTP位置決め・直線補間位置決め(2~6軸までの補間が可能) 原点サーチ・エンコーダ入力信号からの途中位置割り込み機能	
ド ラ イ バ 制 御 出 力	信号内容	励磁オフ・サーボオン/オフ・リセット
	出力回路	フォトカプラ出力
	制御容量	10mA以下・耐圧35V
ド ラ イ バ 制 御 入 力	信号内容	ドライバアラーム・インポジション 論理設定可 汎用入力
	入力回路	フォトカプラ入力
	制御容量	最大10mA・外部入力電源24V使用
エ ン コ ー ダ 入 力	信号内容	A/B/Z相 Z相のみ論理設定可
	入力回路	フォトカプラ入力/RS422レシーバ設定
	制御容量	最大10mA・外部入力電源24V使用(フォトカプラ時)
セ ン サ 入 力	信号内容	両端オーバーラン・ニア原点 論理設定可
	入力回路	フォトカプラ入力
	制御容量	最大10mA・外部入力電源24V使用
外 部 入 力	信号内容	外部非常停止
	入力回路	フォトカプラ入力
	制御容量	最大10mA・外部入力電源24V使用
割 り 込 み I / F	割込レベル IRQ 1~6 設定	
ボ ー ド セ レ ク ト	A13~15で0x0ff0000~0x0fffffeのアクセス可能 0x2000を占有	
電 源	バスロジック電源	DC+ 5V ±5% 1.0A以下
	センサI/F用電源	DC+24V(外部) 0.6A以下
	ドライバ制御用電源	DC+ 5V(外部) 0.5A以下
基 板 外 形 寸 法	233.35×160.0×20.0mm	
質 量	約400g	

PG106 構成図

システム構成



外形図(mm)



CONTROLLER

※本カタログに記載した会社名、商品名は各社の商標または登録商標です。



8軸コントローラボード PG108

ステッピングモータ・サーボモータ用

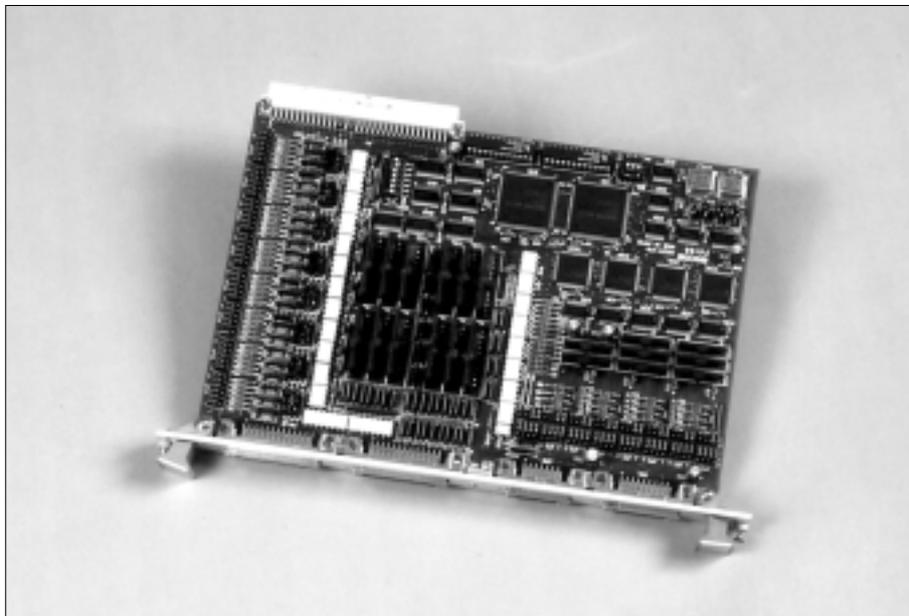
VME-bus

本コントローラボードは、VME-busインターフェースを持つ、ダブルハイトサイズ高機能8軸モータコントロールモジュール。

CONTROLLER

〈特 徴〉

- 市場初 1チップで2軸のモータを制御するパルスジェネレータLSI搭載。
- 市場初 1スロット、1ボードで8軸軸制御が可能。
- VME-bus I/FとLSIの周辺回路を独自技術で開発したLSI（型式MBC-001）によって集積化し高機能・コンパクト化。
- 搭載されたパルスジェネレータは多機能LSI。
 - ・加減速形状は任意形状加減速（S字加減速）・台形駆動
 - ・最大出力パルス2MHz
 - ・直線補間駆動が可能
 - ・多軸同期スタート機能
- ニーズに幅広く対応2、4、6、8軸のシリーズ化。

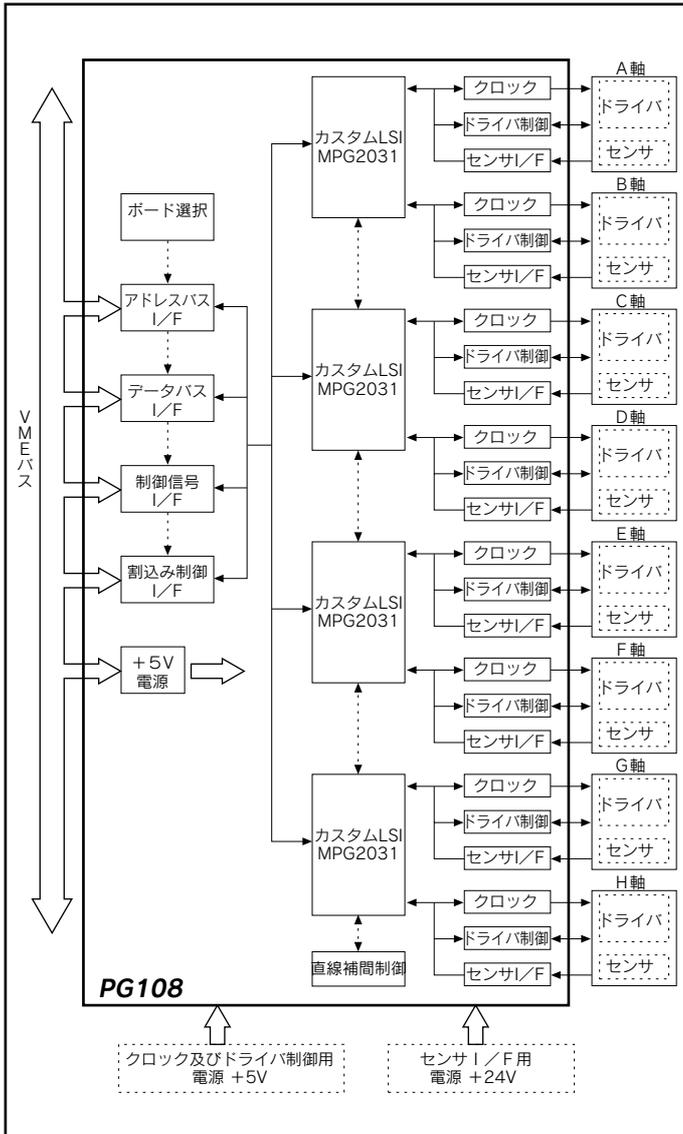


PG108 仕様

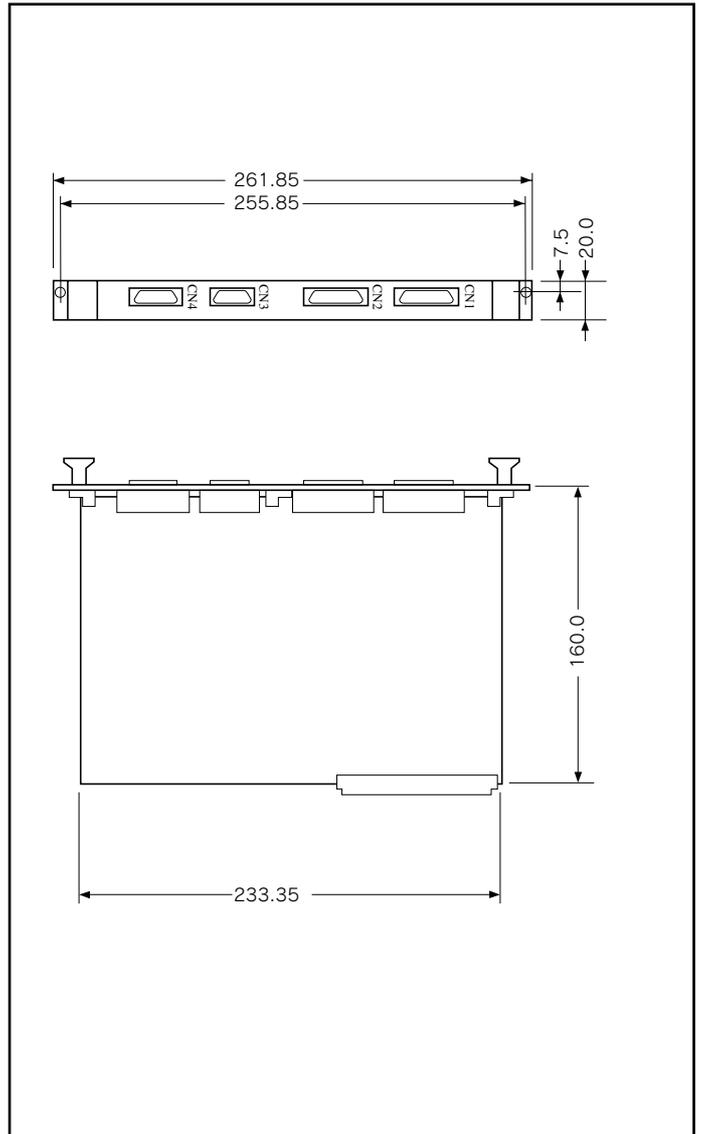
項 目	内 容		
制 御 方 式	カスタムLSI MPG2031コマンド指令		
V M E バ ス 仕 様	バイトアクセス：偶数アドレス ワードアクセス：下位バイト		
制 御 軸 数	8軸(軸名はA,B,C,D,E,F,G,H)		
対 象 モ ー タ	ステッピングモータもしくはパルス列入力サーボモータ		
基 準 ク ロ ッ ク	3.2768MHz		
出 力 パ ル ス レ ー ト	約0.1Hz~1.6384MHz		
加 減 速 傾 斜	約4.9Hz/sec~約81.9MHz/sec		
設 定 パ ル ス 数	1~16,777,215パルス		
ク ロ ッ ク 出 力	出力クロック形式	1クロック/2クロック設定	
	CWクロック方式	フォワード/リバース設定	
	出力信号	フォトカプラ/RS422ラインドライバ設定	
	論 理	正論理/負論理設定	
加 減 速 方 法	任意形状加減速駆動/直線加減速駆動設定		
機 能	PTP位置決め・直線補間位置決め(2~8軸までの補間が可能) 原点サーチ・エンコーダ入力信号からの途中位置割り込み機能		
ド ラ イ バ 制 御 出 力	信号内容	励磁オフ・サーボオン/オフ・リセット	
	出力回路	フォトカプラ出力	
	制御容量	10mA以下・耐圧35V	
ド ラ イ バ 制 御 入 力	信号内容	ドライバアラーム・インポジション 論理設定可 汎用入力	
	入力回路	フォトカプラ入力	
	制御容量	最大10mA・外部入力電源24V使用	
エ ン コ ー ダ 入 力	信号内容	A/B/Z相 Z相のみ論理設定可	
	入力回路	フォトカプラ入力/RS422レシーバ設定	
	制御容量	最大10mA・外部入力電源24V使用(フォトカプラ時)	
セ ン サ 入 力	信号内容	両端オーバーラン・ニア原点 論理設定可	
	入力回路	フォトカプラ入力	
	制御容量	最大10mA・外部入力電源24V使用	
外 部 入 力	信号内容	外部非常停止	
	入力回路	フォトカプラ入力	
	制御容量	最大10mA・外部入力電源24V使用	
割 り 込 み I / F	割込レベル IRQ 1~6 設定		
ボ ー ド セ レ ク ト	A13~15で0x0ff0000~0x0fffffeのアクセス可能 0x2000を占有		
電 源	バスロジック電源	DC+ 5V ±5%	1.0A以下
	センサI/F用電源	DC+24V (外部)	0.6A以下
	ドライバ制御用電源	DC+ 5V (外部)	0.5A以下
基 板 外 形 寸 法	233.35×160.0×20.0mm		
質 量	約400g		

PG108 構成図

システム構成



外形図(mm)



CONTROLLER

※本カタログに記載した会社名、商品名は各社の商標または登録商標です。