

# R88A-NCW152-DRT

프로그램  
머블  
컨트롤러

주변 툴

필드  
네트워크  
기기

배선 절약 /  
공수 절약  
기기

무선 기기

프로그램  
머블  
터미널

IT·SW  
Component  
상품군

서보  
시스템

인터버

RFID

코드  
리더

레이저  
마커

용어 해설

인포메이션

컨트롤러·포지셔너

## AC 서보 드라이버에 1축 위치 제어, DeviceNet 기능을 탑재 「분산 제어」, 「정보 관리」를 편하게 한번에 처리

### ● 1대 2역

DeviceNet 통신 기능과 위치 제어 유닛 기능의 2가지 기능을 가집니다. AC 서보 드라이버 W시리즈는이 옵션 유닛을 본체에 직접 장착함으로써 통신 기능과 위치 제어 기능 모두를 동시에 획득하게 됩니다.

### ● 최대 63대까지 분산 제어

DeviceNet Slave로서 최대 네트워크 500m 길이의 오픈 네트워크에 접속할 수 있습니다.

### ● 서보계 시스템의 운전 정보를 일괄 관리

AC 서보 드라이버 W시리즈 본체에 모니터 표시 기능으로 표시할 수 있는 정보(속도 지령, 피드백 속도 등)를 리모트 I/O 기능을 사용하여 PLC에 읽을 수 있습니다.

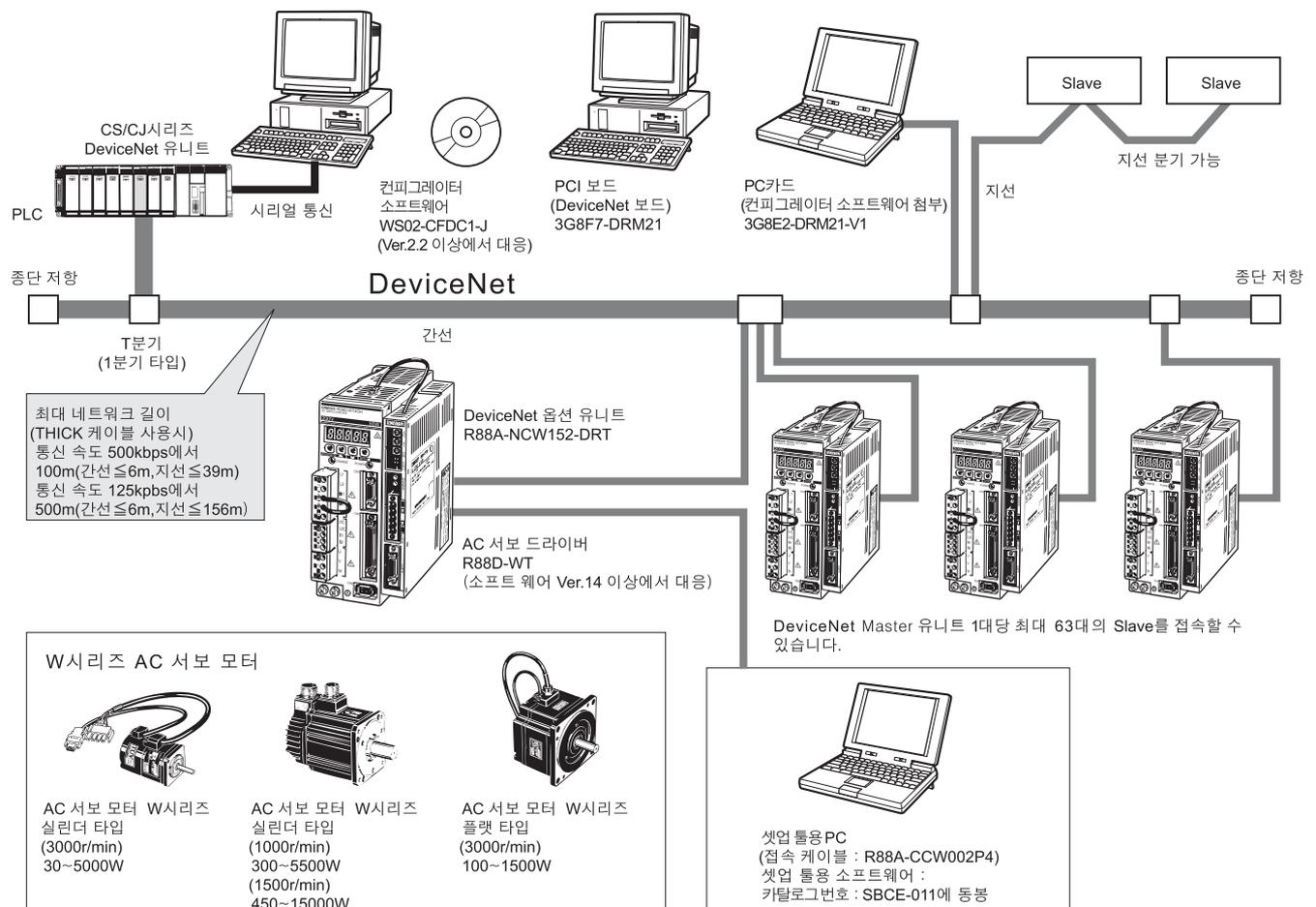
### ● 고장 예지 및 진단

트리거 대상 신호가 트리거 조건을 만족시킨 시점에서 설정한 트레이스 대상 신호를 샘플 1000개(샘플링 간격 250 $\mu$ s~약 8초)까지 기록할 수 있습니다. 이 트레이스 기능으로 통상적인 동작과 다른 동작을 감지한 경우 그 동작 상태는 기록되어 있으므로 오동작의 검증에 사용할 수 있습니다.



R88A-NCW152-DRT

## 시스템 구성



**종류** (◎ 표시가 있는 기종은 표준 제고 기종입니다. 표시가 없는 기종(주문 생산 기종)의 납기에 대해서는 거래 대리점에 문의해 주십시오.)

사양	형식
DeviceNet 옵션 유니트	◎R88A-NCW152-DRT
외부 입출력용 커넥터	◎R88A-CNU01R
셋업 전용 케이블(DOS/V 2m)	R88A-CCW002P4

## 기능/성능 사양

### ● 위치 제어 기능 사양

항목		사양		
제어 축 수		1축/Slave		
제어 방식		세미 클로즈드 루프/풀 클로즈드 루프 제어		
제어 대상 드라이버		R88D-WT시리즈		
위치 결정 단위		사용자 위치 단위(임의로 설정 가능) 스텝별 이동량은 전자 기어비로 설정 가능(설정 범위 10,000,000~0.0000001)		
운전 사양	메모리 운전	스텝 운전, 포인트 테이블 운전		
	직접 운전	직접 운전, 인터럽트 피딩, 노치 신호 출력 위치 결정, 다단 속도 위치 결정		
이동 지령 사양	방식	INC(상대 좌표에서의 위치 결정)/ABS(절대 좌표에서의 위치 결정)		
	위치 지령	부호 포함 32비트 길이(설정 범위 -99,999,999~99,999,999스텝)		
	속도 지령	부호 없는 32비트 길이(단위 : 스텝/min, 설정 범위 : 1~240,000스텝)		
	가감속 방식	가감속 일정   1단 직선 가감속, 2단 직선 가감속, 비대칭 직선 가감속, S자 가감속, 비대칭 S자 가감속 가감속 시간 일정   지수 가감속, 바이어스 포함 지수 가감속, 1단 직선 가감속		
	가감속 시간	1~10,000ms(최고 속도에 도달하기까지의 시간)		
	좌표계 타입 설정	AC 서보 모터를 직선 축으로 사용할 것인지, 회전 축으로 사용할 것인지를 설정		
	속도 변경	위치 결정 도중의 속도를 최대 16단계까지 변속 가능(다단 속도 위치 결정 운전 시)		
운전 관리/보정 기능	원점 썬치 운전	극한 반전 없음	원점 근방 신호+원점 신호, 원점 신호, 원점 근방 신호+Z상, 이 중 하나의 ON/OFF 신호를 사용	
		극한 반전 있음	원점 근방 신호+원점 신호, 원점 신호, 원점 근방 신호+Z상, 이 중 하나의 ON/OFF 신호를 사용	
	백래시 보정	0~32,767스텝		
	JOG	전원 투입 시 및 원점 썬치 후의 원점 위치를 기준으로 한다.		
	산출 운전	모터 1회전을 지정수로 균등 분할하여 위치 결정(1~32,767 분할)		
	소프트웨어 리미트	지정된 위치에 감속 정지한다(+, - 각각에 ±99,999,999까지 방향 설정 가능)		
	즉시 정지/감속 정지	리모트 I/O 통신, 입력 신호로 가능		
	현재 위치 프리셋	리모트 I/O 통신으로 가능		
	트레이스 기능	트레이스 대상 아날로그 데이터 (2요소까지 선택 가능)	지령 펄스 속도[r/min], 위치 편차[지령 단위], 속도 피드백[r/min], 토크 지령[%]	
		트레이스 대상 ON/OFF 데이터 (2요소까지 선택 가능)	센서 ON 입력, 알람 출력, 위치 결정 완료 출력1, 속도 일치 출력, 모터 회전 검출 출력, 서보 준비 완료 출력, 전류 제한 검출 출력, 속도 제한 검출 출력, 브레이크 인터록 출력, 경고 출력, 위치 결정 완료 출력2, 알람 코드 출력1, 알람 코드 출력2, 알람 코드 출력3	
트리거 대상 데이터		트레이스 대상 아날로그 데이터(상승, 하강, 상승/하강) 트레이스 대상 ON/OFF 데이터(상승, 하강, 상승/하강)		
데이터 샘플링		샘플링 주기 : 250μs 단위로 설정(250μs~8,191,750μs 사이에 설정) 샘플 수 : 1000개 샘플 고정		
모니터 내용 읽기	모니터 내용	속도 피드백[r/min], 토크 지령[%], Z상으로부터의 펄스 수[펄스], 전기 각[도], 입력 신호 모니터[단위 없음], 출력 신호 모니터[단위 없음], 지령 펄스의 속도 표시[r/min], 위치 편차[지령 단위], 누적 부하율[%], 회생 부하율[%], 다이내믹 브레이크 저항 부하율[%], 입력 펄스 카운터(하위 16비트)[지령 단위], 피드백 펄스 카운터(하위 16비트)[펄스]		

### ● DeviceNet 통신 사양

항목		사양	
통신 전원 전압		DC11~25V	
소비 전류		통신 전원 : 20mA 이하	
최대/I/O 점수		입력 4CH 출력 4CH	
통신 기능		리모트 I/O 통신(Slave로 동작), Explicit 메시지 통신 기능(Explicit 메시지 송신 가능)	
통신 내용	리모트 I/O 통신	<ul style="list-style-type: none"> <li>포지셔너 기능의 이동 지령</li> <li>원점 보정 기능(절대값 엔코더 사용 시)</li> <li>서보 드라이버 및 DeviceNet 옵션 유니트의 파라미터 읽기/쓰기</li> <li>모니터 내용의 읽기</li> <li>현재 위치 보정 기능</li> <li>알람 리셋</li> </ul>	
	Explicit 메시지 통신	<ul style="list-style-type: none"> <li>트레이스 기능의 설정</li> <li>트레이스 데이터의 읽기</li> <li>서보 드라이버 및 DeviceNet 옵션 유니트의 파라미터 읽기/쓰기</li> </ul>	
접속 형태		멀티 드롭 방식, T분기 방식의 조합 가능	

상세한 사양에 대해서는 「사용자 매뉴얼(카탈로그 번호(SBCE-319))」를 참조해 주십시오.

프로그램  
머블  
컨트롤러

주변 툴

필드  
네트워크  
기기

배선 절약/  
공수 절약  
기기

무선 기기

프로그램  
머블  
터미널

IT · S/W  
Component  
상품군

서보  
시스템

인버터

RFID

코드  
리더

레이저  
마커

용어 해설

인포메이션

컨트롤러 · 포지셔너