

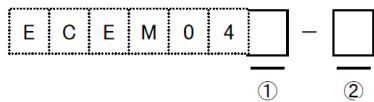
EtherCAT®

パルス列出力によりドライバを制御

最大4軸までの制御で軸間の補間制御も可能

各軸の制御は、EtherCAT通信により上位PC等から実行

● 注文型式



- ① 出力仕様
0 : ラインドライバパルス出力
1 : オープンドレインパルス出力
- ② バージョン及び履歴
0~9, A~F

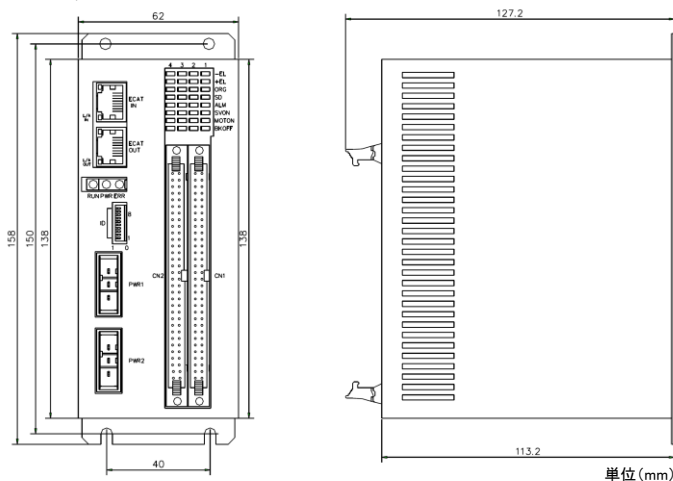
最大4軸をパルス列出力でモータドライバを制御

● ラインナップ

名称	型式
ラインドライバパルス出力ユニット	ECEM040-□
オープンドレインパルス出力ユニット	ECEM041-□

※ □はバージョンを表します。

● 外観イメージ



製品型式		ECEM040-□ ラインドライバパルス出力ユニット	ECEM041-□ オープンドレインパルス出力ユニット
名称			
電源	定格電圧 電圧許容範囲 内部消費電流	DC24V DC20.4~26.4V 400mA以下	
物理的環境	使用周囲温度 保存周囲温度 使用周囲湿度 保存周囲湿度 使用雰囲気	0~55°C -25~70°C 30~90%RH(結露無きこと) 30~90%RH(結露無きこと) 腐食性ガス無きこと	
電気的環境	ファーストトランジェントバースト 耐静電気放電	IEC61000-4-4 レベル3 ±2kV IEC61000-4-2 レベル3 ±6kV(接触放電法)	
質量		約750g	
外形寸法 (単位:mm)		62(W) x 138(H) x 113.2(D) (突起部含まず)	
通信仕様	通信プロトコル 対応プロファイル 通信制御IC EtherCAT PHY 通信方式 絶縁方式 ステータスLED	EtherCAT PDO.SDO CoE R-IN32(ルネサス) R-IN32(ルネサス)に内蔵 IEEE802.3u (100Base-TX) パルストランス絶縁 RUN(緑)、ERR(赤)、L/A IN(緑)、L/A OUT(緑)	
軸制御基本機能仕様	制御軸 指令方式 位置指令 速度制御 加減速制御	EtherCAT PDO.SDO CoE 4軸 独立位置制御 同時2~4軸直線補間 同時2軸円弧補間 -134,217,728~+134,217,727[パルス] 相対座標指令、絶対座標 指令位置範囲制限無し 位置決め動作のみ可能 (位置決め完了前の目標位置変更) 1 pps~6.5 Mpps 2軸円弧/直線補間時:√2倍 3軸直線補間時:√3倍 4軸直線補間時:√3倍 定速制御時:可能 加減速制御時:位置決め、直線補間、連続送り時のみ可能 直線加減速 S字加減速	

このカタログに記載された製品は、開発中の仕様を掲載しておりますので完成品とは異なる場合があります。予告なしに仕様・機能・デザイン等を変更する場合がありますので、ご採用の際には最新の情報を弊社及び弊社取扱販売店までお問い合わせください。 2022年1月版