

Features

- PCI介面
- 4軸伺服或步進馬達脈波命令控制
- 4軸編碼器輸入
- 13點專用輸入及5點專用輸出
- 128點遠端串列傳輸輸出入點介面
- EPCIO-4000之脈波版 (接頭端子相容)



Introduction

EPCIO-4005應用工研院機械所開發之EPCIO ASIC，以DDA(Digital Differential Analyzer)方式均勻送出各軸移動量，實現四軸伺服馬達或步進馬達運動控制。在脈波輸出控制時，亦可藉由編碼器輸入端讀回馬達編碼器值，可應用於步進/脈波控制型馬達之軟體閉迴路控制；在每一軸控制中皆有一組sensor輸入點，包括了Home點、上行程極限點及下行程極限點，另外尚有禁制信號輸出點、Position Ready輸出點及Emergency Stop輸入點；在其它輸出入點部份，本模組使用省配線化IO設計最大可擴充至64點輸入點及64輸出點。

Specifications

- Size:174mm x 107mm
- System Clock:40 MHz
- Bus Interface: PCI
- Motion:
 - ◆ Positioning Axes:4
 - ◆ Max. DDA Command : 2^{10-15} pulse/DDA Cycle
 - ◆ DDA Cycle: 25us ~3350ms Programmable
 - ◆ Pulse Output Format:
Pulse/Direction、CW/CCW、A/B Phase
 - ◆ Error Counter(For Output Pulse):16 bits
- Remote IO:64 IN/64 OUT Maximum
- Encoder Input
 - ◆ 5 Axes
 - ◆ Interface: Differential Input with Photo-Isolation
 - ◆ Input Format:
A/B/Z Phase、Pulse /Direction、CW/CCW
- ◆ Decoder:x0,x1,x2,x4
Software programmable in A/B/Z phase input
- ◆ Encoder Counter: 32 bits
- ◆ Latch :15 trigger signals for each axis
- Local IO:
 - ◆ Home Sensor Signal Input:4
 - ◆ Positive Over Travel Signal Input:4
 - ◆ Negative Over Travel Signal Input:4
 - ◆ Inhibit Signal Output:4
 - ◆ Emergency Stop Input:1
 - ◆ Position Ready Output:1

Software Support

- Device driver for Windows 98se/2000/NT/XP/Vista
- 運動控制程式庫 MCCL for Windows 98se/2000/NT/XP/Vista

推廣服務窗口：機械所 / 智慧機械技術組 / 機電控制整合部
聯絡人：陳英敏
聯絡電話：03-5915931
傳真號碼：03-5826594
聯絡地址：新竹縣竹東鎮中興路四段195號11館F400
網址：<http://www.epcio.com.tw>