

최대의 이익을 위한 최선의 선택!

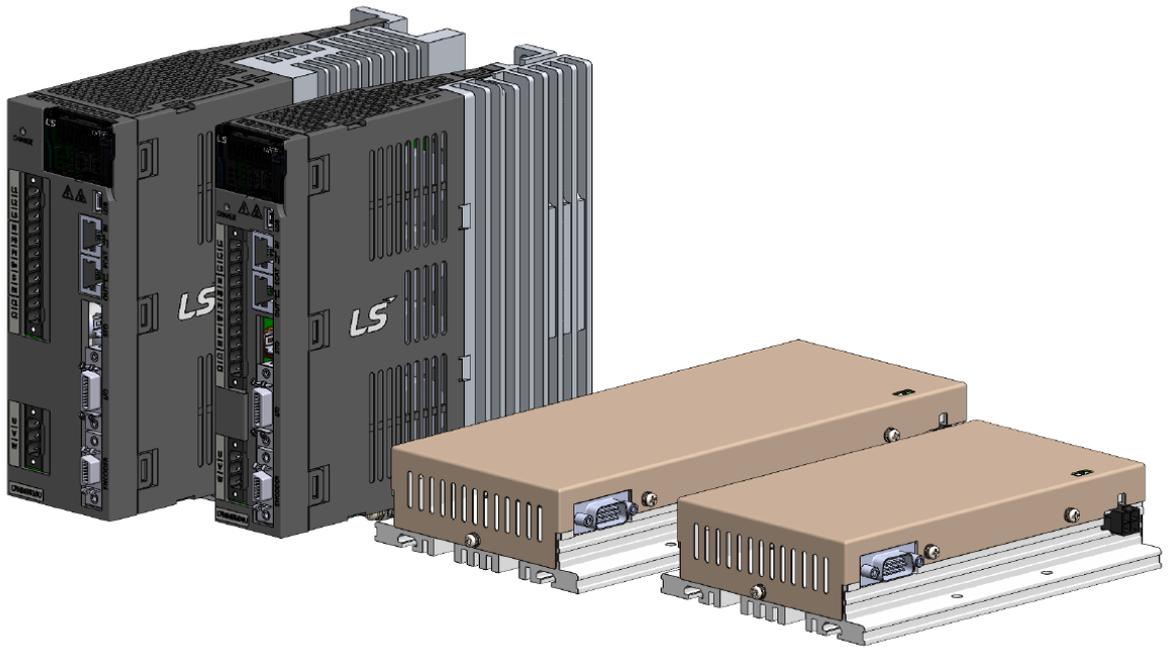
저희 제품을 선택하시는 분들께 최대의 이익을 드리기 위하여 항상 최선의 노력을 다하고 있습니다.

L7MMT Drive 사용 설명서

L7MMT Series

Ver0.2

EtherCAT[®]
Conformance tested



안전에 관한 주의사항

- 사용전에 안전을 위한 주의사항을 반드시 읽고 정확하게 사용하여 주십시오.
- 사용설명서를 읽고 난 뒤에는 제품을 사용하는 사람이 항상 볼 수 있는 곳에 잘 보관하십시오.

LS

서문

안녕하십니까? 저희 당사의 Moving Magnet 시리즈 제품을 선택해 주셔서 대단히 감사합니다.

이 사용설명서는 제품을 사용하시는 방법 및 유의점에 대해서 설명하고 있습니다.

잘못된 취급은 제품의 안전사고 및 제품의 파손이 발생할 수 있으므로 사용 전에 반드시 사용설명서를 한번 읽어보시고 정확히 사용하시기 바랍니다.

- 이 설명서 내용은 소프트웨어 버전에 따라 예고 없이 변경될 수 있습니다.
- 이 설명서의 어떠한 부분도 당사의 명시적인 서면승인 없이는 어떠한 형식이나 수단 또는 목적으로 복제될 수 없습니다.
- 이 설명서의 본 안에 관련된 특허권, 상표권, 저작권 또는 기타 지적소유권 등은 당사가 보유하고 있습니다. 따라서 당사의 제품사용과 관련된 용도 이외의 무단 도용은 허용하지 않습니다.

이 사용설명서는 안전 주의사항에 따라 “위험” “사용주의”로 구분하고 있습니다.

주의사항	의미
 위험	잘못 취급했을 경우 위험한 상황이 발생하여 사망 또는 중상을 입을 가능성이 있는 경우
 주의	잘못 취급했을 경우 위험한 상황이 발생하여 경상 또는 물적 손해가 발생할 수 있는 가능성이 있는 경우

- 주의로 기재된 사항이라도 상황에 따라서는 중대한 결과를 초래할 수 있습니다. 이 점 유의하시기 바랍니다.

■ 감전방지 주의 사항

 위험
<ul style="list-style-type: none"> 배선작업과 점검은 전원 OFF 후 15 분 이상 경과하고 충전(Charge) 램프가 소등된 상태에서 전압을 확인한 후 하십시오. Moving Magnet Drive와 Moving Magnet Module의 접지는 확실하게 해 주십시오. 배선작업은 전문 기술자가 하십시오. 배선작업은 Moving Magnet Drive및 Moving Magnet Module을 설치 후에 해 주십시오. 젖은 손으로 조작하지 마십시오. 운전 중에는 Moving Magnet Drive의 커버를 열지 말아 주십시오. Moving Magnet Drive의 커버를 분리한 상태로 운전하지 마십시오. 전원 OFF시라도 Moving Magnet Drive의 커버를 분리하지 말아 주십시오.

■ 화재방지 주의 사항

 주의
<ul style="list-style-type: none"> Moving Magnet Drive, Moving Magnet Module, 회생 저항은 불연물에 설치해 주십시오. Moving Magnet Drive가 고장 난 경우는 입력 전원을 차단 해 주십시오.

■ 설치시 주의 사항

다음의 환경 조건에서 보관 및 사용해 주십시오.

환 경	조 건	
	Moving Magnet Drive(L7MMT)	Moving Magnet Module(LSMMT)
사용 온도	0 ~ 50 °C	0 ~ 40 °C
보존 온도	-20 ~ 65 °C	-10 ~ 60 °C
사용 습도	90% RH 이하 (이슬이 없을 것)	20~80% RH (이슬이 없을 것)
보존 습도		
표고	1000m 이하	
설치 간격	<ul style="list-style-type: none"> ▪ 1대 설치 시 제어반으로부터 <ul style="list-style-type: none"> • 상하 40[mm] 이상 • 좌우 10[mm] 이상 ▪ 2대 이상 설치 시 제어반으로부터 <ul style="list-style-type: none"> • 위쪽 100[mm] 이상 • 아래쪽 40[mm] 이상 • 좌우 30[mm] 이상 • 제품간 2[mm] 이상 • "상[mm] 제어반(패널) 내 설치"치참조. 	모듈과 모듈 사이의 간격은 Magnet Length보다 같거나 작아야함.
기타	<ul style="list-style-type: none"> ▪ 먼지, 철분, 부식성 가스, 폭발성 가스 등이 없는 장소 ▪ 이상 진동 및 충격을 받지 않는 상태 	

⚠ 주의

- 설치방향을 반드시 지켜 주십시오.
- 떨어뜨리거나 강한 충격을 가하지 마십시오.
- 물이 있는 곳이나 부식성 가스, 인화성 가스, 가연성 물질 근처는 설치를 하지 말아 주십시오.
- 중량을 견딜 수 있는 곳에 설치해 주십시오.
- 위에 올라가거나 무거운 것을 얹어두지 마십시오
- Moving Magnet Drive의 설치 간격은 규정거리를 확보해 주십시오.
- Moving Magnet Drive, Moving Magnet Module 내부에 전도성 이물질이나 가연성 이물질이 섞이지 않도록 해 주십시오.
- Moving Magnet Module 기계에 단단히 고정해 주십시오.
- 운전 중에 잘못하여 Moving Magnet Module 의 구동부에 닿지 않도록 해 주십시오.

■ 배선시 주의 사항

⚠ 주의
<ul style="list-style-type: none"> ▪ Moving Magnet Drive 의 입력 전원은 반드시 AC 전원을 사용합니다. ▪ 200[V](AC 220~230[V]) 에 맞는 전압을 사용하여 주십시오. ▪ Moving Magnet Drive의 상용전원을 직접 접속하지 마십시오. ▪ Moving Magnet Drive의 U, V, W 출력 단자에 상용전원을 직접 접속하지 마십시오. ▪ Moving Magnet Drive의 U, V, W 출력 단자와 Moving Magnet Module의 전원 입력단자 U, V, W는 직접 배선하시고 배선 중간에 전자 접촉기 등을 설치하지 마십시오. ▪ Moving Magnet Drive의 전원단자 배선 시에는 반드시 절연튜브가 부착된 압착단자를 사용하여 주십시오. ▪ Moving Magnet Module의 전원용 U, V, W 케이블과 Encoder 케이블은 반드시 분리하여 배선해 주십시오. ▪ Moving Magnet Drive의 입력전원을 OFF한 후 충전(Charge) 램프가 완전히 소등된 후에 전원배선을 해 주십시오.

■ 초기 운전시 주의 사항

⚠ 주의
<ul style="list-style-type: none"> ▪ 전원 투입 전에 입력 전압 및 전원 배선을 다시 한번 확인하여 주십시오. ▪ 초기 전원 투입 시에는 반드시 서보 OFF 상태에서 투입하여 주십시오. ▪ L7MMT□ □□□ 의 경우 전원 투입 전에 사용하시는 Module ID , Encoder Type을 확인하여 주십시오. ▪ L7MMT□ □□□의 경우 전원 투입 후 [0x2000]의 Module ID, [0x2001]의 Encoder Type 과 [0x2018]의 Magnetic Pole Pitch 를 우선적으로 설정해 주십시오. ▪ 상기 설정이 완료되면 상위 제어기와의 연결에 의한 Moving Magnet Drive Control모드를 [0x2087]에서 설정하여 주십시오. ▪ '2.5 장 입출력 신호의 배선'을 참조하면서 각 운전모드 별로 Moving Magnet Drive의 I/O 배선을 하여 주십시오. ▪ I/O각 입력접점의 ON/OFF상태는 [0x60FD]의 디지털 입력에서 확인이 가능합니다

■ 조작 및 운전시 주의 사항

⚠ 주의

- 운전 전에 각 파라미터를 확인 및 조정하시기 바랍니다.
- 운전 중에 모듈 구동부에 절대로 손을 대지 마십시오.
- 운전 중에 방열판 부위에 손을 대지 마십시오.
- I/O, ENC 커넥터의 착탈은 반드시 전원 OFF상태에서 하여 주십시오.
- 파라미터 값의 극단적인 변경은 시스템의 불안정을 야기 시킬 수 있습니다.

■ 사용시 주의 사항

⚠ 주의

- 이상상황 발생 시 운전을 정지할 수 있도록 외부에 비상정지 회로를 설치하십시오.
- 서보 OFF 상태에서 알람 리셋을 하십시오. 서보 ON 상태에서 알람 리셋을 하면 바로 재시동을 하므로 주의해 주십시오.
- 노이즈 필터 및 DC 리액터를 사용하여 전자장애의 영향을 작게 하십시오. 주변 전자기기에 전자장애를 줄 우려가 있습니다.
- Moving Magnet Drive 와 Moving Magnet Module은 지정된 조합으로 사용 해 주십시오.

■ 이상시 주의 사항

⚠ 주의

- 정지 시 및 제품 고장 시에 위험한 상태가 예상되는 경우, 외부 브레이크를 설치하시길 바랍니다.
- 알람 발생시는 원인을 제거하고 안전을 확보한 후, 알람을 해제하고 재 운전 하십시오.
- 이상 원인이 해결되기 전까지 기계에 가까이 접근하지 마십시오.

■ 보수/점검시 주의 사항

⚠ 주의

- 보수 점검은 전원 OFF 후 15 분 이상 경과하고 충전(Charge) 램프가 소등된 상태에서 전압을 확인한 후 실시하십시오. 내부 전해 콘덴서에 충전된 전압이 남아있어 위험할 수 있습니다.
- 지정된 사람 이외에는 보수, 점검, 부품교환을 하지 마십시오.
- 제품의 개조는 절대 하지 마십시오.

■ 일반적인 주의 사항

⚠ 주의

- 본 사용 설명서는 제품의 개량, 규격 변경과 더불어 변경될 수도 있습니다. 이러한 변경이 있는 경우 사용설명서의 자료 번호를 갱신하여 발행합니다.

■ 제품의 적용에 대하여

⚠ 주의

- 본 제품은 인명과 관계되는 상황에서 사용되는 기기 혹은 시스템에 사용되는 것을 목적으로 설계, 제조 된 것이 아닙니다.
- 본 제품은 엄중한 품질 관리하에 제조하고 있으나 제품 고장에 의해 발생한 중대한 사고 혹은 손실 발생이 예측되는 설비의 적용 시에는 안전장비를 설치해 주시길 바랍니다.

■ EEPROM의 수명에 관하여

⚠ 주의

- 파라미터의 설정 값 등을 기억하는 EEPROM의 기록횟수는 400 만회 입니다. 다음 조작의 합계 횟수가 400 만회를 넘기면 EEPROM의 수명에 따라서 Moving Magnet Drive 오동작을 할 수 있습니다.
 - 파라미터 변경에 의한 EEPROM 기록
 - 알람 발생에 의한 EEPROM 기록

목차

- 1. 제품 구성..... 1-1**
 - 1.1 제품 확인 1-1
 - 1.2 제품의 사양 1-2
 - 1.3 각 부분의 명칭 1-4
 - 1.3.1 Moving Magnet Drive 각 부분의 명칭 1-4
 - 1.3.2 Moving Magnet Module 각 부의 명칭 1-7
 - 1.4 시스템 구성 예 1-8
- 2. 제품 사양..... 2-1**
 - 2.1 Moving Magnet Module 2-1
 - 2.1.1 제품 특성 2-1
 - 2.1.2 외형도 2-3
 - 2.1.3 모터형식과 ID 2-5
 - 2.2 Moving Magnet Sensor PCB..... 2-6
 - 2.2.1 외형도 2-6
 - 2.3 Moving Magnet Plate 2-7
 - 2.3.1 외형도 2-7
 - 2.4 Moving Magnet Drive..... 2-8
 - 2.4.1 제품 특성 2-8
 - 2.4.2 외형도 2-10
 - 2.5 옵션 및 주변기기 2-12
- 3. 배선과 접속 3-1**
 - 3.1 Moving Magnet Module 설치 3-1
 - 3.1.1 사용 환경 조건 3-1
 - 3.1.2 과도한 충격 방지 3-1
 - 3.1.3 모듈과의 결선 3-2
 - 3.1.4 모듈과 자석의 간격 3-2
 - 3.1.5 케이블 설치 3-3

3.2	Moving Magnet Drive 의 설치	3-4
3.2.1	설치 및 사용환경.....	3-4
3.2.2	제어반(패널) 내 설치.....	3-5
3.3	드라이브 내부 블록도	3-6
3.3.1	드라이브 블록도(100W ~ 400W / 200[V])	3-6
3.3.2	드라이브 블록도(800W ~ 3.5kW / 200[V]).....	3-7
3.4	전원부 배선	3-8
3.4.1	전원부 배선도.....	3-9
3.4.2	전원 투입 순서.....	3-10
3.4.3	전원회로 전장품 규격.....	3-11
3.4.4	회생 저항 옵션사양	3-14
3.5	입출력 신호의 배선	3-15
3.5.1	디지털 입출력 신호의 명칭과 기능	3-16
3.5.2	아날로그 입출력 신호의 명칭과 기능.....	3-18
3.5.3	입출력 신호의 결선 예.....	3-19
3.5.4	입출력 신호 결선도	3-22
3.6	엔코더 신호의 배선(ENCODER)	3-23
3.6.1	Moving Magnet Module 엔코더 신호부 배선	3-23
3.6.2	Moving Magnet Sensor 타입 엔코더 신호부 배선	3-24
3.7	안전 기능용 신호의 배선(STO).....	3-25
3.7.1	안전 기능용 신호의 명칭과 기능.....	3-25
3.7.2	안전 기능용 신호의 결선 예.....	3-26
3.7.3	안전 기능용 신호 Bypass 결선 방법	3-27
3.8	EtherCAT 통신 신호의 배선	3-28
3.8.1	EtherCAT 통신 신호의 명칭과 기능	3-28
3.8.2	드라이브 접속 예.....	3-29
4.	EtherCAT 통신.....	4-1
4.1	CANopen over EtherCAT 의 구조.....	4-1
4.1.1	EtherCAT State Machine	4-2
4.2	상태 LED	4-3
4.3	Data Type	4-5

4.4	PDO 할당	4-5
4.5	DC(Distributed Clock)에 의한 동기	4-8
4.6	비상 메시지	4-9
5.	CiA402 Drive Profile	5-1
5.1	State machine.....	5-1
5.2	운전 모드	5-4
5.3	위치 제어 모드	5-6
5.3.1	Cyclic Synchronous Position Mode	5-6
5.3.2	Profile Position Mode.....	5-9
5.4	속도 제어 모드	5-14
5.4.1	Cyclic Synchronous Velocity Mode.....	5-14
5.4.2	Profile Velocity Mode	5-17
5.5	토크 제어 모드	5-20
5.5.1	Cyclic Synchronous Torque Mode	5-20
5.5.2	Profile Torque Mode	5-22
5.6	Homing(원점복귀)	5-24
5.6.1	Homing 방법.....	5-24
6.	드라이브 응용 기능	6-1
6.1	드라이브 전면 패널	6-1
6.1.1	서보 상태 표시 용 7-Segment.....	6-1
6.2	입출력 신호의 설정	6-4
6.2.1	디지털 입력 신호의 할당	6-4
6.2.2	디지털 출력 신호의 할당	6-6
6.2.3	아날로그 출력 신호의 할당.....	6-9
6.2.4	User I/O 사용	6-12
6.3	전자 기어의 설정	6-16
6.3.1	전자 기어.....	6-16
6.4	속도 제어 관련 설정.....	6-17
6.4.1	부드러운 가감속	6-17

- 6.4.2 서보-락 기능 6-18
- 6.4.3 속도 제어 관련 신호 6-18
- 6.5 위치 제어 관련 설정 6-19
 - 6.5.1 위치 명령 필터 6-19
 - 6.5.2 위치 제어 관련 신호 6-21
- 6.6 토크 제어 관련 설정 6-22
 - 6.6.1 속도 제한 기능 6-22
- 6.7 정/역 리미트 설정 6-23
- 6.8 브레이크 출력 신호 기능 설정 6-24
- 6.9 토크 제한 기능 6-26
- 6.10 게인 전환 기능 6-29
 - 6.10.1 게인 그룹 전환 6-29
 - 6.10.2 P/PI 제어 전환 6-31
- 6.11 다이내믹 브레이크 6-33
- 6.12 회생 저항 설정 6-34
 - 6.12.1 내부 회생 저항 사용 6-35
 - 6.12.2 외부 회생 저항 사용 6-37
 - 6.12.3 기타 고려 사항 6-38
- 6.13 드라이브 노드 주소 설정(ADDR) 6-38

7. Moving Magnet 리니어 시스템(LSMMT) 7-1

- 7.1 Encoder/Motor 설정 7-1
 - 7.1.1 Encoder 정보 설정 7-1
 - 7.1.2 Motor 정보 설정 7-2
 - 7.1.3 Sensor Board Distance 설정 7-3
 - 7.1.4 Mover(Magnet Track) Length 설정 7-4
 - 7.1.5 Magnet Direction 설정 7-4
 - 7.1.6 Moving Magnet Sensor Board Difference 설정 7-5
 - 7.1.7 LMS Control Mode 설정 7-6
- 7.2 Moving Magnet Module 기능 1(Cyclic Mode) 7-6
 - 7.2.1 Moving Magnet Module 제어(Cyclic) 7-7
 - 7.2.2 Controlword for LMS(Cyclic) 7-7

7.2.3	Statusword for LMS(Cyclic).....	7-8
7.2.4	Switch Over 시 제어(Cyclic).....	7-9
7.3	Moving Magnet Module 기능 2(Profile Mode).....	7-10
7.3.1	Controlword for LMS(Profile).....	7-10
7.3.2	Statusword for LMS(Profile).....	7-12
7.3.3	State Machine(Profile).....	7-13
7.3.4	Position Mode(Profile).....	7-14
7.3.5	Velocity Mode(Profile).....	7-15
7.3.6	Homing Mode(Profile).....	7-16
7.3.7	Mover ID Read Mode(Profile).....	7-17
7.4	Moving Magnet Module 기타 기능.....	7-18
7.4.1	Mover ID 취득(Moving Magnet Module).....	7-18
7.4.2	수직/수평 방향 진입 혹은 이탈(PAUSE).....	7-20
8.	안전기능.....	8-1
8.1	세이프 토크 오프 기능(STO) 기능.....	8-1
8.1	외부기기 모니터(EDM).....	8-3
8.2	안전기능 사용 예.....	8-4
8.3	안전기능의 확인 방법.....	8-4
8.4	안전기능 사용 시 주의 사항.....	8-4
9.	조정.....	9-1
9.1	자동 게인 조정 (Off-line Auto Tuning).....	9-1
9.2	자동 게인 조정 (On-line Auto Tuning).....	9-2
9.3	수동 게인 조정.....	9-4
9.3.1	게인 조정 순서.....	9-4
9.4	제진 제어.....	9-5
9.4.1	노치 필터.....	9-5
9.4.2	적응 필터.....	9-6
9.4.3	진동 제어(댐핑) 필터.....	9-8
10.	프로시저(Procedure) 기능.....	10-1

10.1	매뉴얼 조그운전	10-1
10.2	프로그램 조그운전	10-2
10.3	알람 이력 삭제	10-3
10.4	자동 게인 튜닝	10-4
10.5	순시 최대 토크 초기화	10-4
10.6	상전류 옵셋 조정	10-5
10.7	소프트웨어 리셋	10-5
10.8	LSMMT Module 센서 입력 레벨 측정	10-6
11.	Object Dictionary	11-1
11.1	General Objects	11-1
11.2	Manufacturer Specific Objects	11-17
11.3	CiA402 Objects.....	11-81
11.4	Moving Magnet Module Objects.....	11-105
12.	보수와 점검.....	12-1
12.1	보수와 점검	12-1
12.1.1	주의 사항	12-1
12.1.2	점검 사항	12-1
12.1.3	부품 교환 주기	12-2
12.2	이상 진단과 대책	12-4
12.2.1	Moving Magnet Module.....	12-4
12.2.2	Moving Magnet Module 과부하 동작 특성 곡선.....	12-6
12.2.3	Moving Magnet Drive.....	12-12
13.	시운전	13-1
13.1	운전 준비	13-2
13.2	TwinCAT System Manager 를 이용한 시운전	13-3
13.3	LS 산전 PLC(XGT + PN8B)를 이용한 시운전	13-13

14. 부록 i (업데이트)	14-1
14.1 펌웨어 업데이트	14-1
14.1.1 USB OTG 이용	14-1
14.1.2 FoE(File access over EtherCAT) 이용	14-3
14.1.3 Drive CM 이용	14-9

1. 제품 구성

1.1 제품 확인

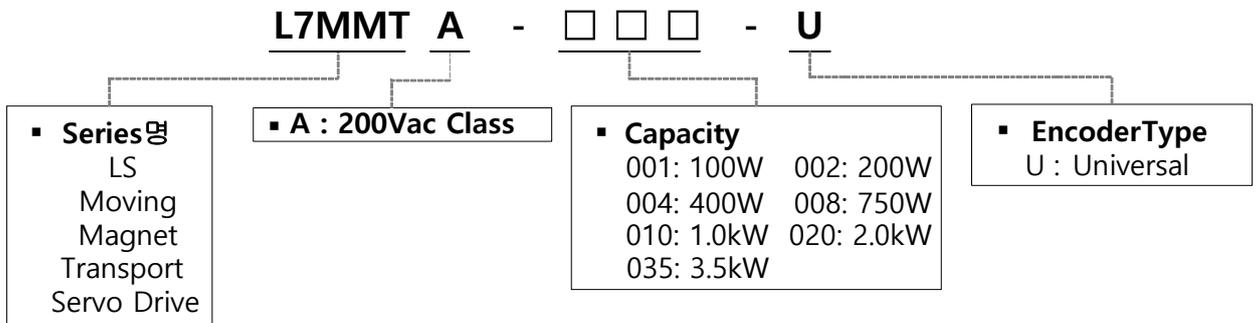
1. 주문하신 제품과 일치하는지 명판을 확인하여 주십시오.
 - ◆ Moving Magnet Drive 명판의 형식이 일치하는지?
 - ◆ Moving Magnet Module 명판의 형식이 일치하는지?

2. 제품 및 옵션사항을 확인하여 주십시오.
 - ◆ 케이블 종류와 길이는 이상이 없는지?
 - ◆ 회생 저항은 표준 규격에 맞는지?
 - ◆ 엔코더 형식은 이상이 없는지?

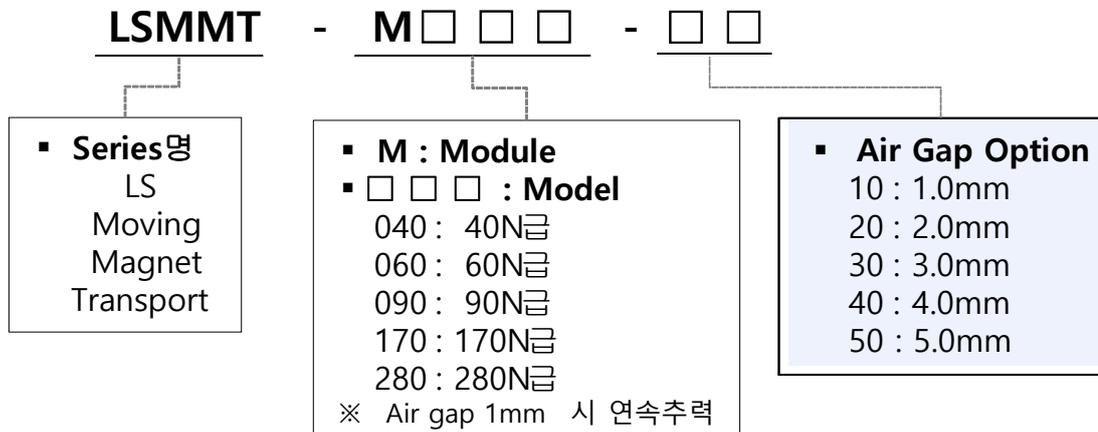
3. 외관 상태를 확인하여 주십시오.
 - ◆ 이물질 또는 습기는 없는지?
 - ◆ 변색, 오염, 파손 및 단선 부위는 없는지?
 - ◆ 결합부 볼트 조임 상태 이상은 없는지?
 - ◆ 이상 음 또는 구동 시 과도한 마찰은 없는지?

1.2 제품의 사양

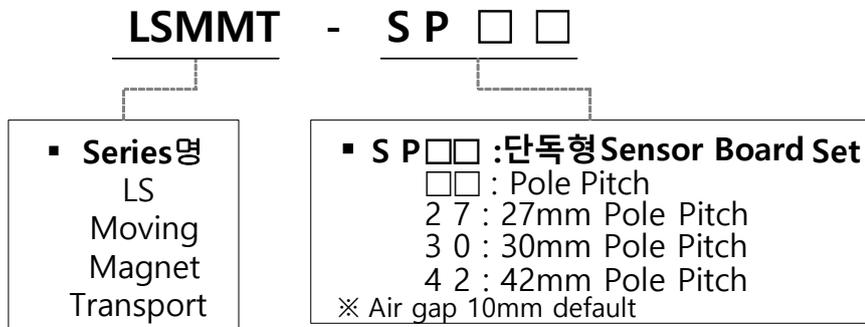
■ Moving Magnet Module 용 Drive



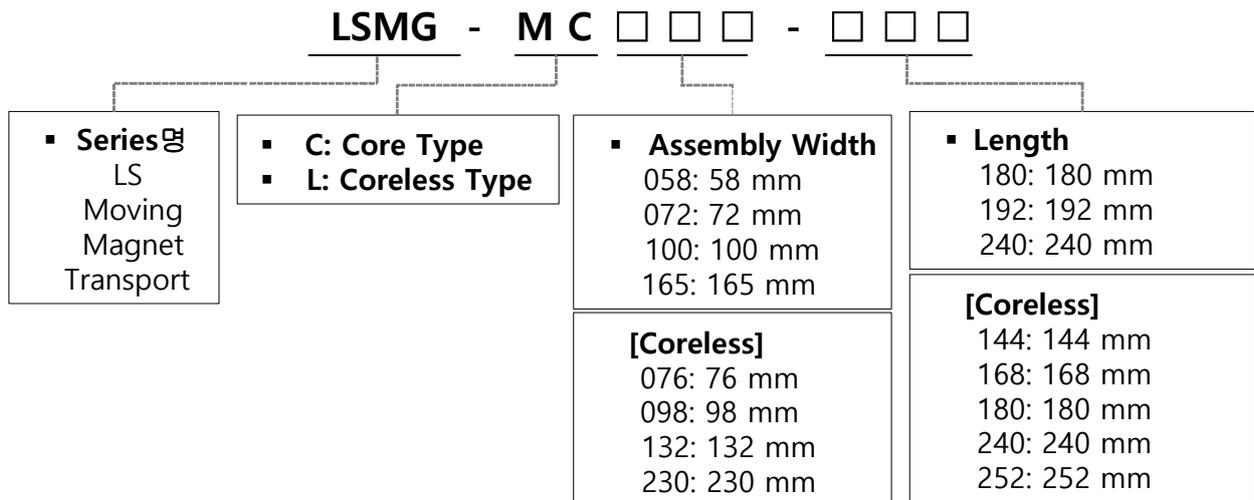
■ Moving Magnet Module



■ Moving Magnet Sensor Board



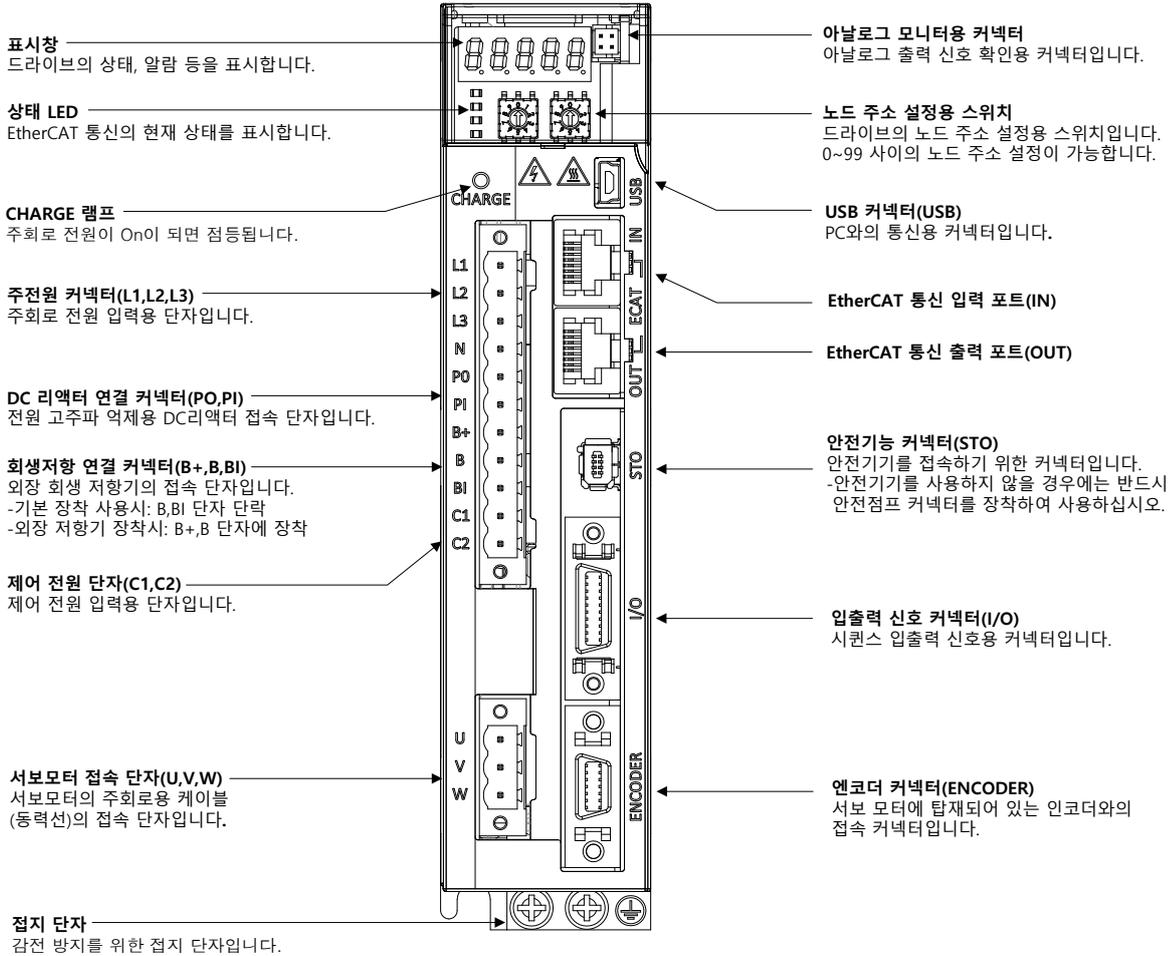
■ Moving Magnet Plate



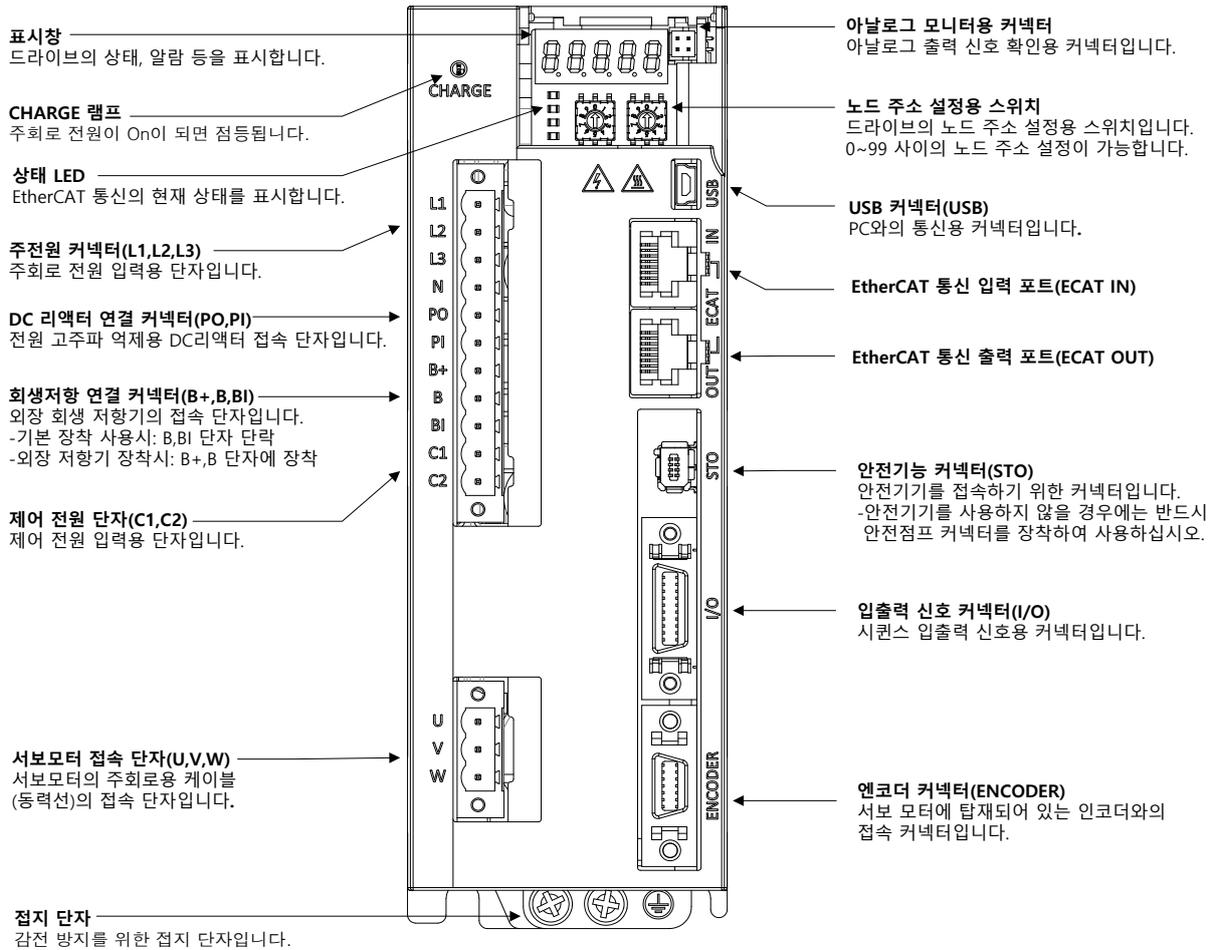
1.3 각 부분의 명칭

1.3.1 Moving Magnet Drive 각 부분의 명칭

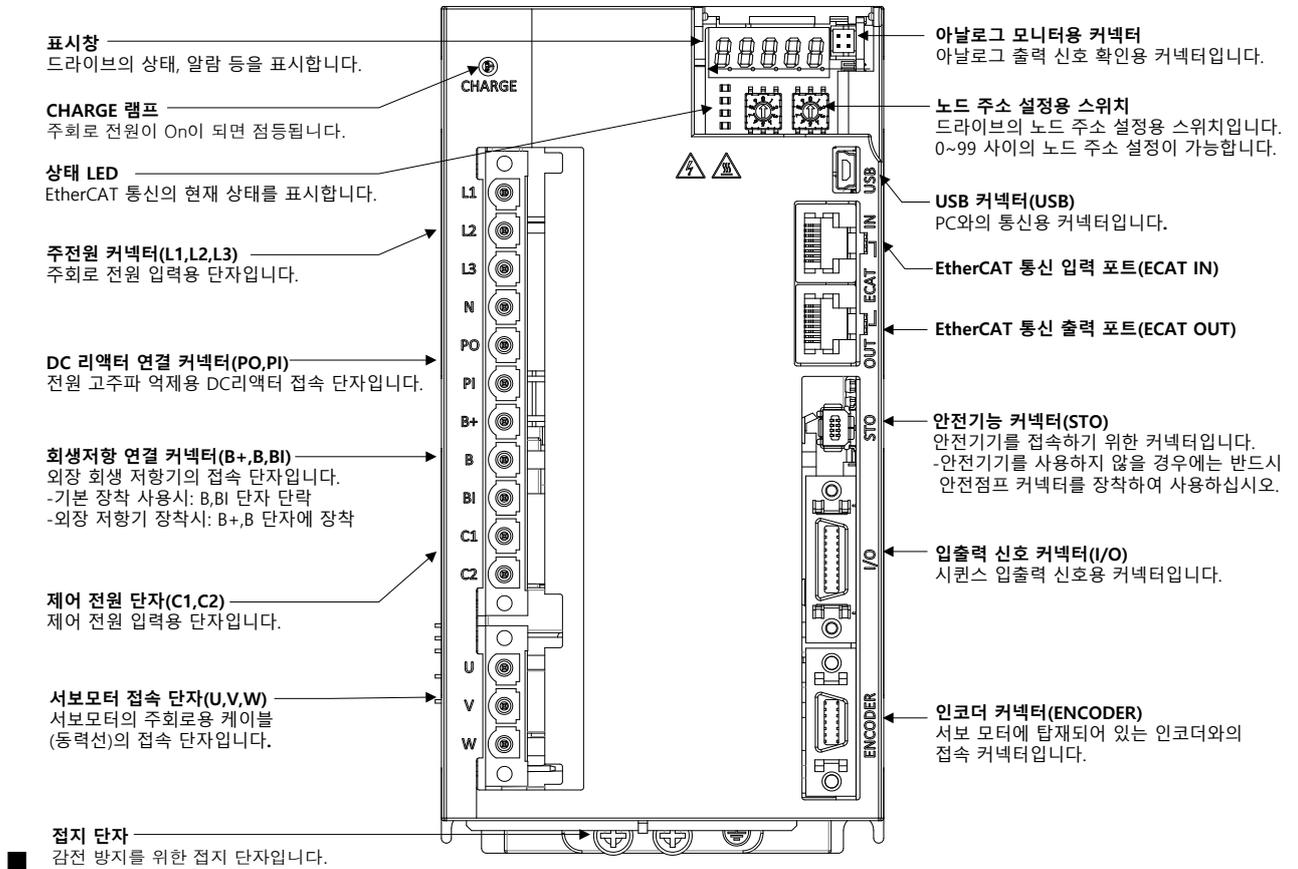
■ 100W, 200W, 400W (200[V])



■ 750W, 1kW (200[V])

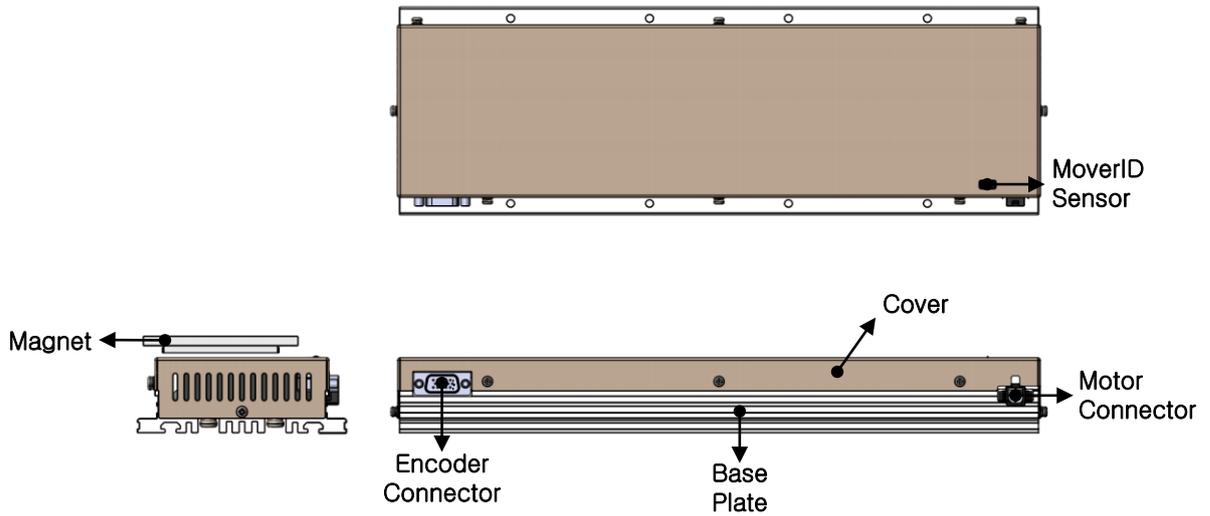


■ 2W, 3.5kW (200[V])

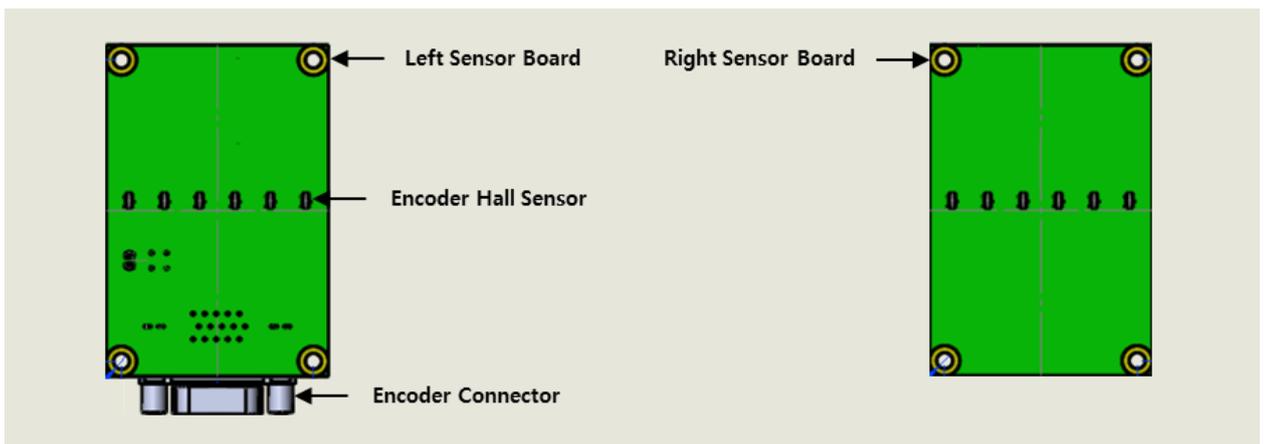


1.3.2 Moving Magnet Module 각 부의 명칭

■ Moving Magnet Module



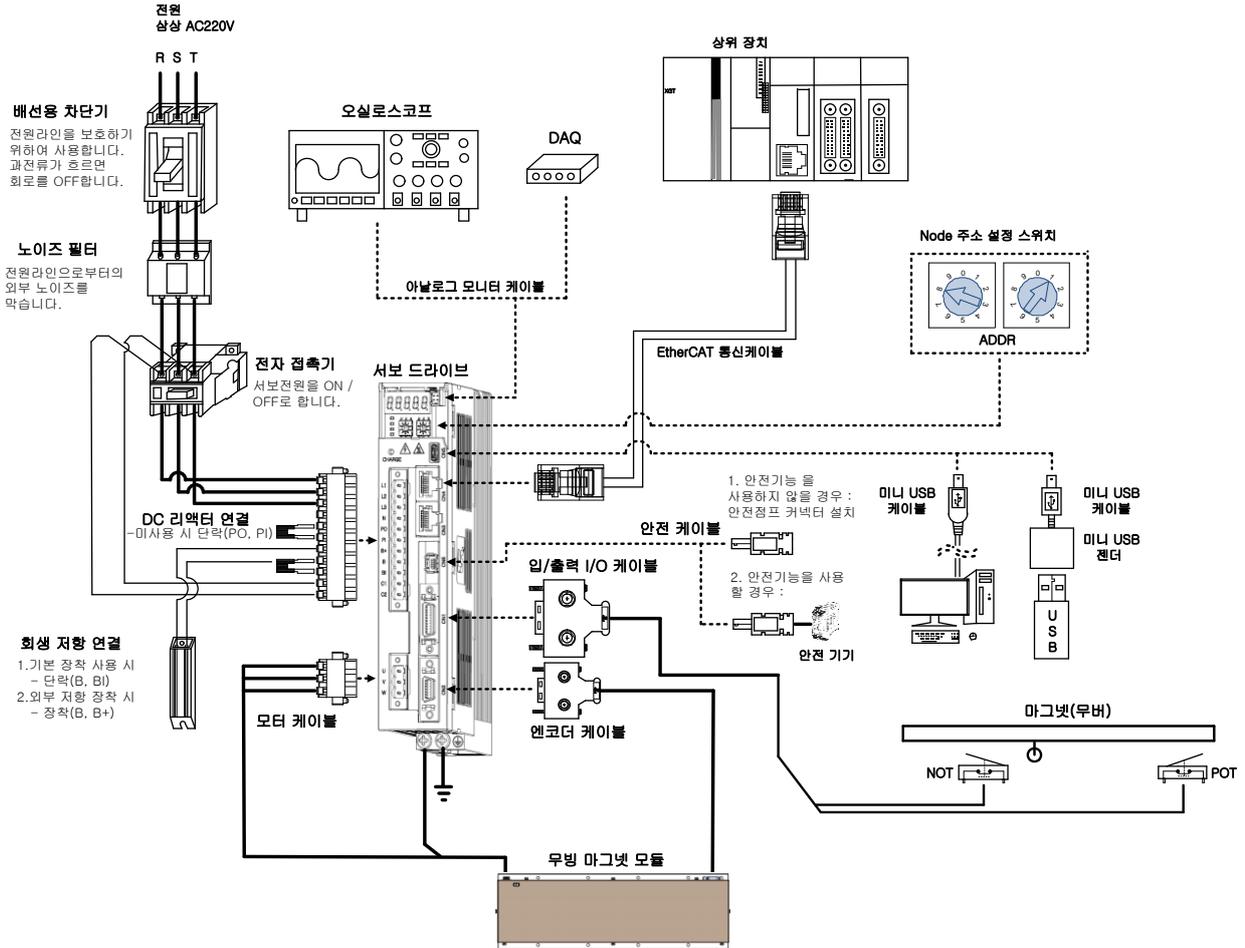
■ Moving Magnet Sensor Board



1.4 시스템 구성 예

본 드라이브를 이용한 시스템 구성 예는 아래와 같습니다.

•200[V]/100[W] 드라이브 예시



2. 제품 사양

2.1 Moving Magnet Module

2.1.1 제품 특성

구분	단위	LSMMT-M040					LSMMT-M060					LSMMT-M090					
Module	Air Gap 주1)	[mm]	1.0	2.0	3.0	4.0	5.0	1.0	2.0	3.0	4.0	5.0	1.0	2.0	3.0	4.0	5.0
	연속추력	[N]	35.6	28.0	22.1	17.8	14.0	57.3	44.8	35.6	29.1	27.0	95.9	75.1	59.7	48.5	53.9
	최대추력	[N]	152.5	120.1	94.7	76.2	60.1	286.4	224.1	177.9	145.5	115.5	575.2	450.5	358.1	291.1	231.0
	자기흡인력	[N]	256.4	201.0	157.9	129.4	103.2	482.0	378.1	297.2	242.6	194.8	964.0	756.1	594.4	485.1	389.6
	연속구동전류 주2)	[Arms]	2.66					2.28					1.9				
	최대전류	[Arms]	11.4					11.4					11.4				
	Magnetic Pole Pair Pitch	[mm]	30.0														
	Length	[mm]	167					227					347				
	Width	[mm]	113					113					113				
	Height	[mm]	41					41					41				
Air Gap Guide Height 주3)	[mm]	42.0	43.0	44.0	45.0	46.0	42.0	43.0	44.0	45.0	46.0	42.0	43.0	44.0	45.0	46.0	
Magnet Plate	Series	MC-072-□□□															
속도, 위치검출기	표준	14bit BiSS-C Serial Encoder															
	옵션	8bit Home Sensor (BiSS-C Serial)															
사양 및 특성	보호방식																
	시간정격	연속															
	주위온도	사용온도 : 0~40[°C], 보존온도 : -10~60[°C]															
	주위습도	사용습도/보존습도 : 20~80[%]RH이하 (결로가 없을 것)															
	분위기	직사광선이 없는 곳, 부식성 및 인화성가스가 없을 것.															
내진성	진동가속도 9.8[m/s ²](1G)																

2. 제품 사양

구분		단위	LSMMT-M170					LSMMT-M280				
Module	Air Gap 주1)	[mm]	1.0	2.0	3.0	4.0	5.0	1.0	2.0	3.0	4.0	5.0
	연속추력	[N]	173.2	137.3	114.0	96.9	118.6	281.4	251.1	215.8	192.0	168.2
	최대추력	[N]	1039.0	823.6	683.8	581.6	508.4	1463.5	1305.9	1122.2	998.4	874.6
	자기흡인력	[N]	825.1	547.6	377.4	273.8	210.2	1354.6	1072.3	817.9	676.8	583.7
	연속구동전류 주 2)	[Arms]	2.55					2.56				
	최대전류	[Arms]	15.3					13.3				
	Magnetic Pole Pair Pitch	[mm]	30.0					60.0				
	Length	[mm]	407					425				
	Width	[mm]	113					195				
	Height	[mm]	59.5					63.5				
Air Gap Guide Height 주3)	[mm]	60.5	61.5	62.5	63.5	64.5	64.5	65.5	66.5	67.5	68.5	
Magnet Plate	Series	MC-072-□□□					MC-165-□□□					
속도, 위치검출기	표준	14bit BiSS-C Serial Encoder										
	옵션	8bit Home Sensor (BiSS-C Serial)										
사양 및 특성	보호방식											
	시간정격	연속										
	주위온도	사용온도 : 0~40[°C], 보존온도 : -10~60[°C]										
	주위습도	사용습도/보존습도 : 20~80[%]RH이하 (결로가 없을 것)										
	분위기	직사광선이 없는 곳, 부식성 및 인화성가스가 없을 것.										
	내진성	진동가속도 9.8[m/s ²](1G)										

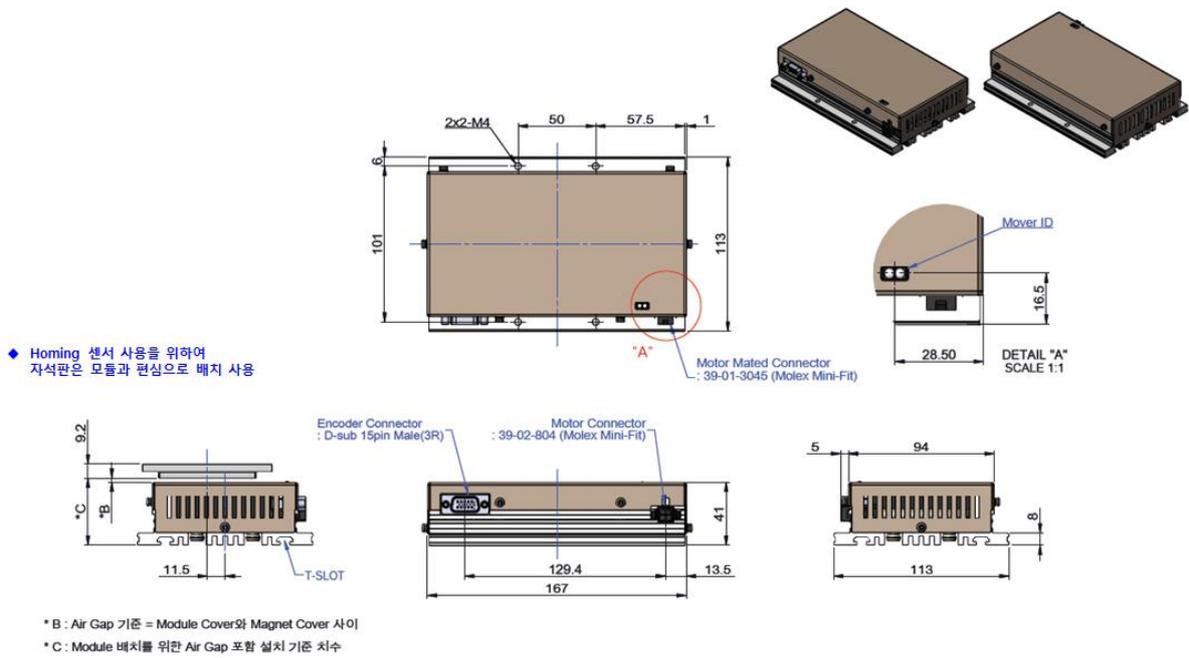
주 1) Air Gap 은 모듈 표면에서 자석판 표면까지의 거리 기준 (Tolerance : -1.0mm ~ +1.0mm)

주 2) Moving Magnet Module 연속구동 가능 전류 주위 온도 40[°C] 기준

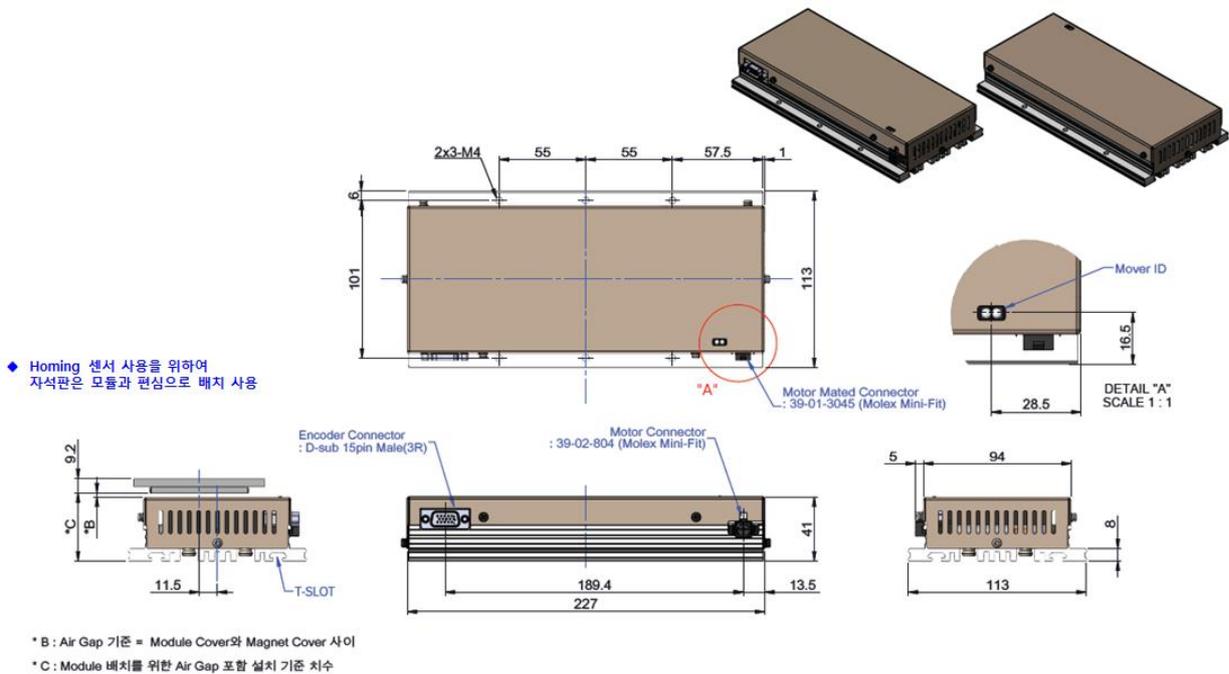
주 3) Air Gap 측정시 Module 의 표면에서 측정시 Cover Plate 제작 공차에 의해 정밀 측정이 불가하며 모듈의 바닥면에서 자석판 커버 표면을 기준하여 측정

2.1.2 외형도

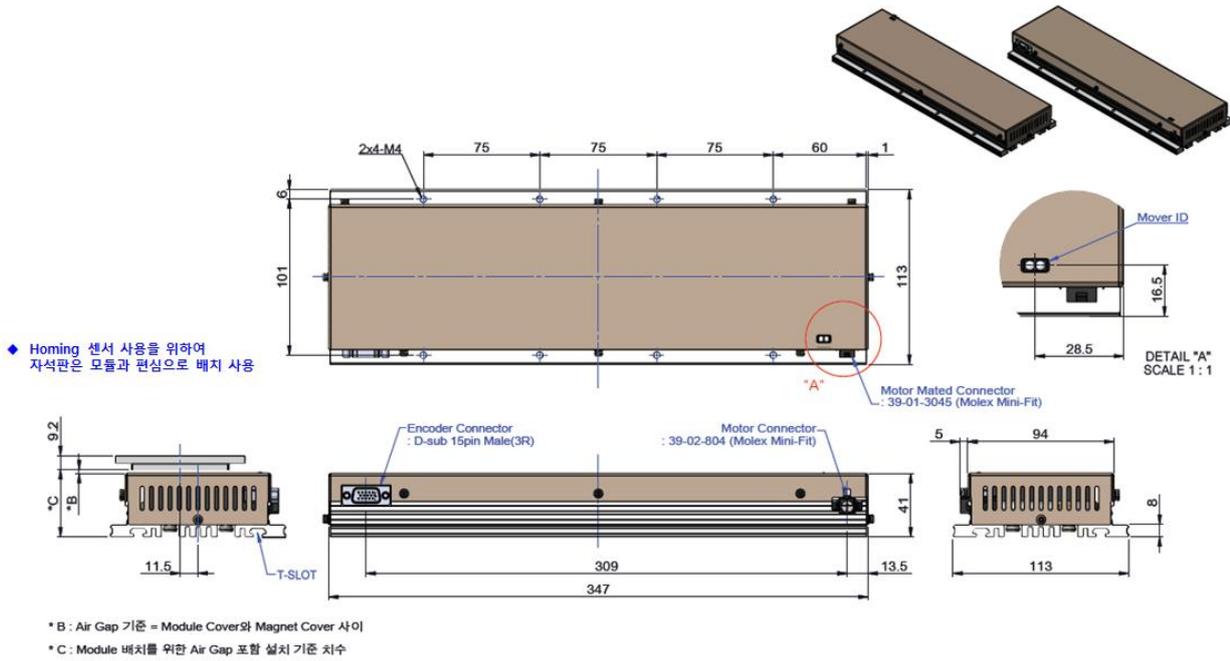
■ LSMMT Series | LSMMT-M040



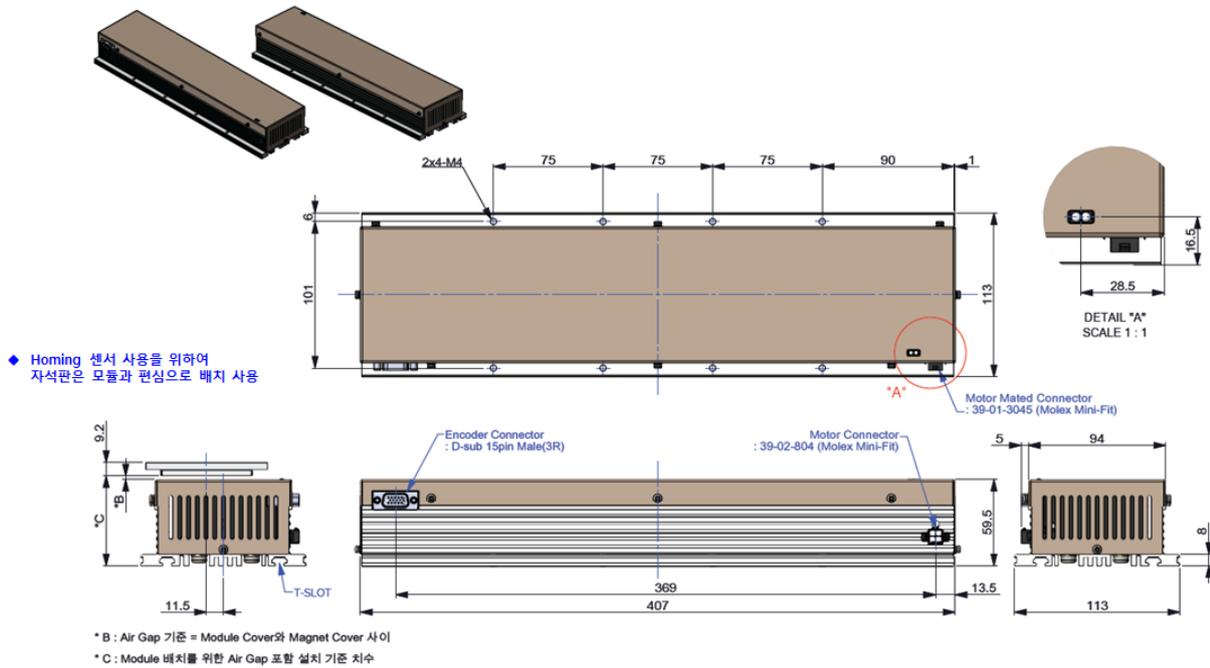
■ LSMMT Series | LSMMT-M060



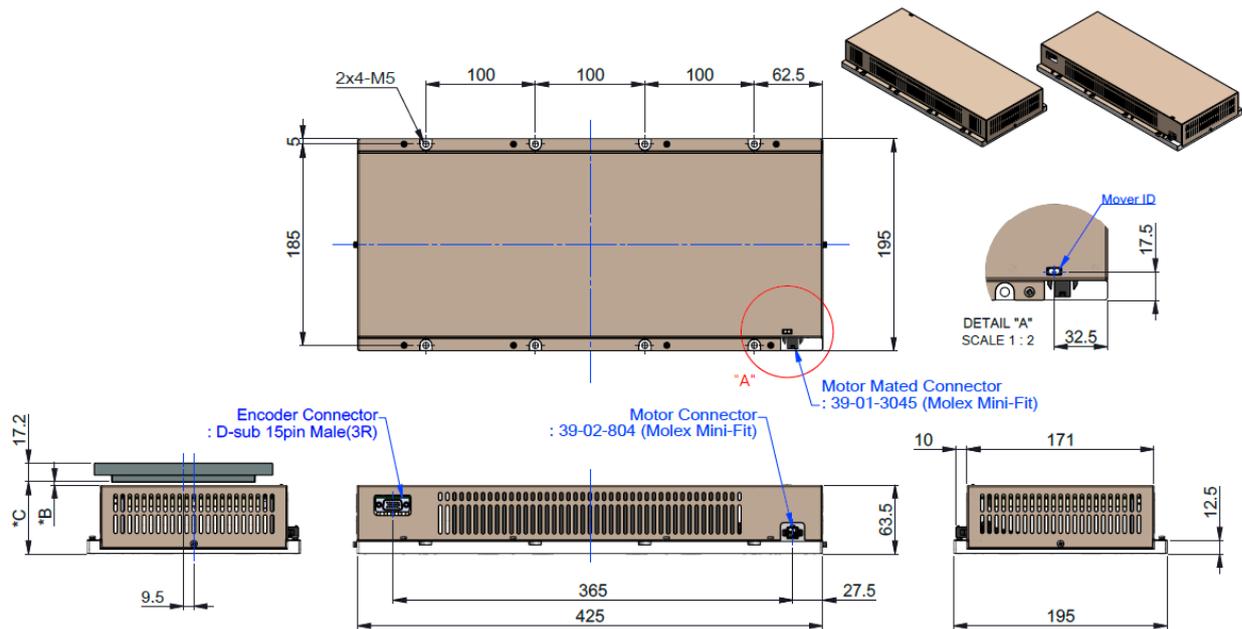
■ LSMMT Series | LSMMT-M090



■ LSMMT Series | LSMMT-M170



■ LSMMT Series | LSMMT-M280



* B : Air Gap 기준 = Module Cover와 Magnet Cover 사이
 * C : Module 배치를 위한 Air Gap 포함 설치 기준 치수

2.1.3 모터형식과 ID

Model 명	ID	정격 추력 (N)	비고
LSMMT-M040	1100	28	Air Gap 2mm 기준
LSMMT-M060	1101	44.8	
LSMMT-M090	1102	75.1	
LSMMT-M170	1103	137.3	
LSMMT-M280	1104	251.1	

2.2 Moving Magnet Sensor PCB

2.2.1 외형도

■ LSMMT-SP27



■ LSMMT-SP30

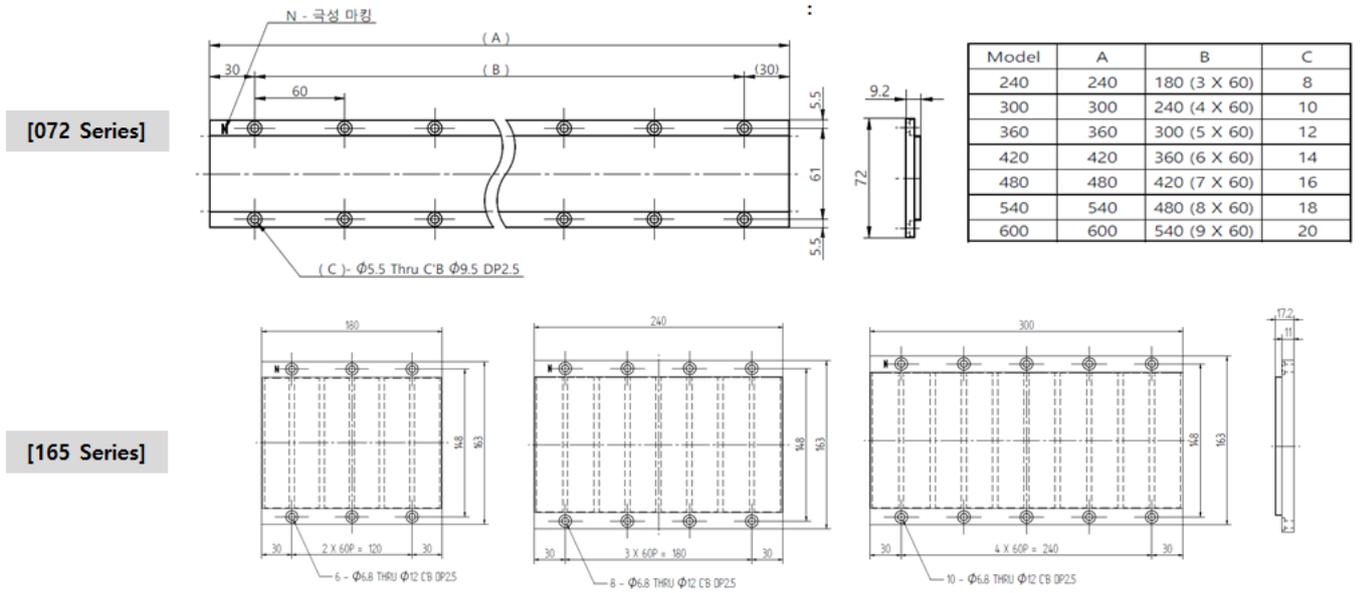


■ LSMMT-SP42



2.3 Moving Magnet Plate

2.3.1 외형도



2.4 Moving Magnet Drive

2.4.1 제품 특성

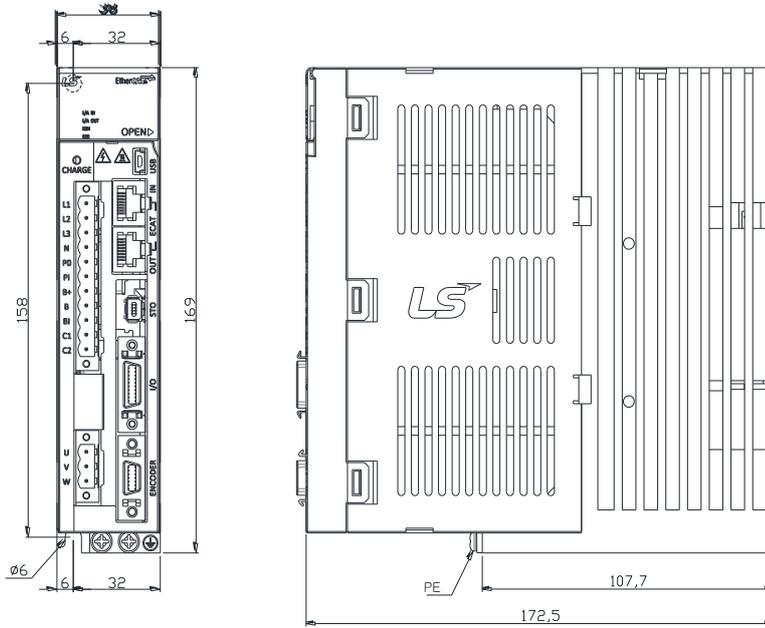
200[V]

형명		L7MMTA						
		001U	002U	004U	008U	010U	020U	035U
입력전원	주전원	3상 AC200 ~ 230[V](-15 ~ +10[%]), 50 ~ 60[Hz]						
	제어전원	단상 AC200 ~ 230[V](-15 ~ +10[%]), 50 ~ 60[Hz]						
정격전류[A]		1.4	1.7	3.0	5.2	6.75	13.5	16.7
최대전류[A]		4.2	5.1	9.0	15.6	20.25	40.5	50.1
엔코더 Type		BiSS-C						
제어성능	속도제어범위	최대 1 : 5000						
	주파수 응답	최대 1[kHz]이상 (19bit 시리얼 엔코더 적용 시)						
	속도 변동율	±0.01[%]이하 (부하변동 0 ~ 100[%]시) ±0.1[%]이하 (온도25±10[°C]).						
	토크제어 반복 정밀도	±1[%] 이내						
EtherCAT 통신 사양	통신 규격	FoE (펌웨어 다운로드) CoE (IEC 61158 Type12, IEC 61800-7 CIA 402 드라이브 프로파일) EoE (UDP를 통한 파라미터 설정, 조정기능, 보조기능, 파라미터 복사 등)						
	물리층	100BASE-TX(IEEE802.3)						
	커넥터	RJ45 x 2						
	통신거리	노드간 100[m] 이내						
	DC (분산클럭)	DC(Distributed Clock)모드에 의한 동기 최소 DC 주기: 250[us]						
	LED 표시	LinkAct IN, LinkAct OUT, RUN, ERR						
	Cia402 드라 이브 프로파일	Profile Position Mode Profile Velocity Mode Profile Torque Mode Cyclic Synchronous Position Mode Cyclic Synchronous Velocity Mode Cyclic Synchronous Torque Mode Homing Mode Manufacturer Specific Mode(Open Loop Control Mode, Profile Mode)						
디지털 입력	디지털	입력 전압 범위: DC 12[V] ~ DC 24[V] 총 8개 입력 채널(할당 가능)						

입출력		총 15가지 기능의 입력을 선택적으로 할당 가능 (*POT, *NOT, *HOME, *STOP, *PCON, *GAIN2, *P_CL, *N_CL, PROBE1, PROBE2, EMG, A_RST, SV_ON, LVSF1, LVSF2) 주) * 기본 할당 신호.
	디지털 출력	사용정격: DC 24[V] ±10%, 120[mA] 총 4개 채널(할당 가능) 총 11가지의 출력을 선택적으로 할당 가능 (*BRAKE±, *ALARM±, *READY±, *ZSPD±, INPOS±, TLMT±, VLMT±, INSPD±, WARN±, TGON±, INPOS2±) 주) * 기본 할당 신호
아날로그 입출력	아날로그 입력	입력 전압 범위: -10 ~ +10[V], 기능: 아날로그 토크 제한(1채널, 할당 불가능)
	아날로그 출력	총 2개 채널 (할당 가능) 총 25가지의 출력을 선택적으로 할당 가능
안전기능		2개의 입력채널 (STO1, STO2), 1개의 출력채널(EDM)
USB 통신	기능	펌웨어 다운로드, 파라미터 설정, 시운전, 모니터링, 파라미터 복사 기능
	통신규격	USB 2.0 Full Speed 규격에 준함
	접속기기	PC or USB 저장매체
내장 기능	발전제동	표준내장 (서보 알람시 또는 서보 OFF시 동작)
	회생제동	기본 내장, 외부장착 가능
	표시기능	7 세그먼트 (5 DIGIT)
	자체설정기능	Rotary Switch를 이용한 드라이브 노드 주소 설정 가능
	부가기능	계인조정, 알람이력, JOG운전, 원점 검색
사용 환경	보호기능	과전류, 과부하, 전류제한 과다, 과열, 과전압, 부족전압, 과속도, 엔코더 이상, 위치추종 이상, 전류센싱 이상
	사용온도 /보존온도	0 ~ +50[°C] / -20~ +65[°C]
	사용습도 /보존습도	90[%]RH 이하 (결로가 없는 곳)
	내진성	진동가속도 4.9[m/s ²](0.5G)
기타	실내, 부식성, 인화성가스 또는 액체가 없는 곳, 도전성 분진이 없는 곳	

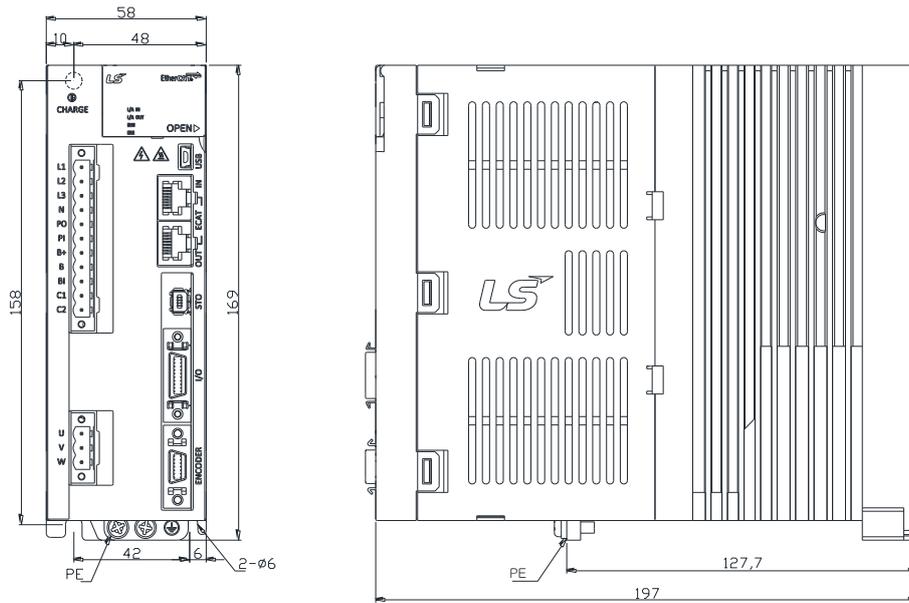
2.4.2 외형도

■ L7MMTA001U ~ L7MMTA004U



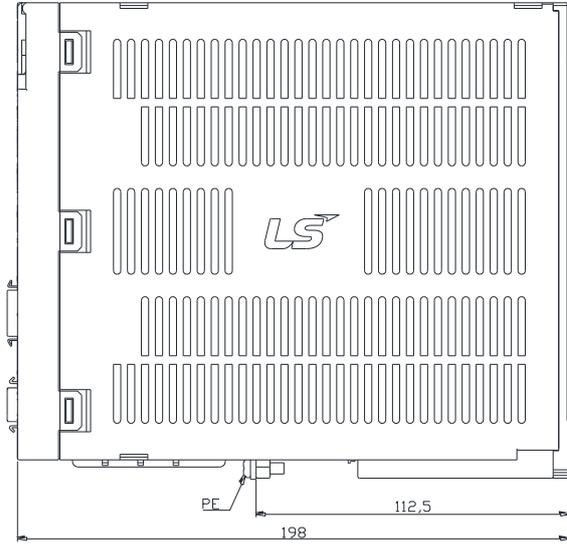
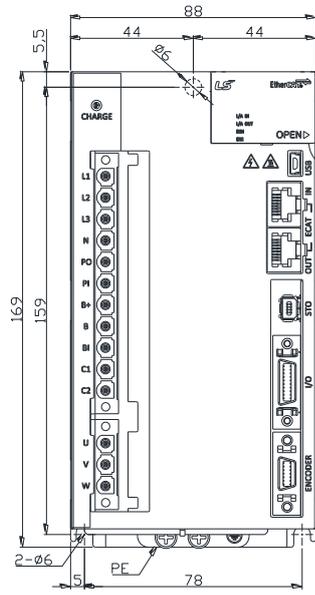
*중량 : 1.0[kg]

■ L7MMTA008U ~ L7MMTA010U



*중량 : 1.5[kg] (냉각팬 포함)

■ L7MMTA020U ~ L7MMTA035U



*중량 : 2.5[kg] (냉각팬 포함)

2.5 옵션 및 주변기기

■ 옵션사양(Moving Magnet 엔코더 케이블)

구분	신호용	품명	LSMMT 전용 인코더 케이블																																																																							
형명 (주 1)	APCS- E□□□MMT	적용 모듈	LSMMT 모듈 전 모델 PCB 타입 센서보드 전 모델																																																																							
사양																																																																										
	<div style="display: flex; justify-content: space-around;"> <div style="text-align: center;"> <p>SECTION A-A'</p> <table border="1"> <thead> <tr> <th>Pin No.</th> <th>Module</th> <th>Pin No.</th> <th>Module</th> </tr> </thead> <tbody> <tr><td>1</td><td>MA+</td><td>8</td><td>-</td></tr> <tr><td>2</td><td>MA-</td><td>9</td><td>-</td></tr> <tr><td>3</td><td>SLO+</td><td>10</td><td>* +5V</td></tr> <tr><td>4</td><td>SLO-</td><td>11</td><td>-</td></tr> <tr><td>5</td><td>-</td><td>12</td><td>Mover ID-</td></tr> <tr><td>6</td><td>-</td><td>13</td><td>-</td></tr> <tr><td>7</td><td>Mover ID+</td><td>14</td><td>-</td></tr> <tr><td></td><td>Plate</td><td>15</td><td>*GND</td></tr> </tbody> </table> <p>< Module Connector ></p> </div> <div style="text-align: center;"> <p>SECTION B-B'</p> </div> <div style="text-align: center;"> <p>SECTION C-C'</p> <table border="1"> <thead> <tr> <th>Pin No.</th> <th>Drive</th> <th>Pin No.</th> <th>Drive</th> </tr> </thead> <tbody> <tr><td>1</td><td>-</td><td>8</td><td>-</td></tr> <tr><td>2</td><td>-</td><td>9</td><td>-</td></tr> <tr><td>3</td><td>MA+</td><td>10</td><td>-</td></tr> <tr><td>4</td><td>MA-</td><td>11</td><td>-</td></tr> <tr><td>5</td><td>SLO+</td><td>12</td><td>Mover ID-</td></tr> <tr><td>6</td><td>SLO-</td><td>13</td><td>Mover ID+</td></tr> <tr><td>7</td><td>* GND</td><td>14</td><td>* +5V</td></tr> <tr><td></td><td>Plate</td><td></td><td>SHIELD</td></tr> </tbody> </table> <p>< Drive Connector ></p> </div> <div style="text-align: center;"> <p>SECTION D-D'</p> </div> </div>			Pin No.	Module	Pin No.	Module	1	MA+	8	-	2	MA-	9	-	3	SLO+	10	* +5V	4	SLO-	11	-	5	-	12	Mover ID-	6	-	13	-	7	Mover ID+	14	-		Plate	15	*GND	Pin No.	Drive	Pin No.	Drive	1	-	8	-	2	-	9	-	3	MA+	10	-	4	MA-	11	-	5	SLO+	12	Mover ID-	6	SLO-	13	Mover ID+	7	* GND	14	* +5V		Plate	
Pin No.	Module	Pin No.	Module																																																																							
1	MA+	8	-																																																																							
2	MA-	9	-																																																																							
3	SLO+	10	* +5V																																																																							
4	SLO-	11	-																																																																							
5	-	12	Mover ID-																																																																							
6	-	13	-																																																																							
7	Mover ID+	14	-																																																																							
	Plate	15	*GND																																																																							
Pin No.	Drive	Pin No.	Drive																																																																							
1	-	8	-																																																																							
2	-	9	-																																																																							
3	MA+	10	-																																																																							
4	MA-	11	-																																																																							
5	SLO+	12	Mover ID-																																																																							
6	SLO-	13	Mover ID+																																																																							
7	* GND	14	* +5V																																																																							
	Plate		SHIELD																																																																							
<p>1. 모듈 연결부</p> <p>a. CONNECTOR 사양 : 10090770-S154ALF(FCI)</p> <p>b. CONNECTOR CASE 사양 : 977-009-020R121(NorComp)</p> <p>2. 드라이브 연결부(CN2)</p> <p>a. CASE 사양 : 10314-52A0-008(3M사) or SM-14J(Suntone사)</p> <p>b. CONNECTOR 사양 : 10114-3000VE(3M사) or SM-14J(Suntone사)</p>																																																																										

[직결시] 비가동케이블 적용가능 케이블 길이

Power Line Wire Circuit	No. of Pair	Cable Size of Length
		AWG24
1 wire	4	7[m]
2 wire	5	11[m]
3 wire	6	18[m]

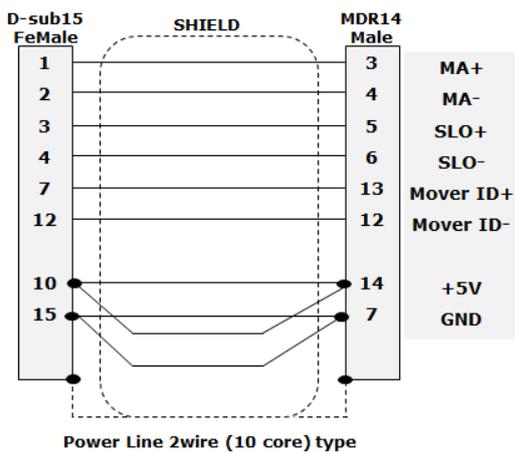
주 1) 적용 기준 Cable 은 UL2464

[직결시] 가동케이블 적용가능 케이블 길이

Power Line Wire Circuit	No. of Pair	Cable Size of Length
		AWG25
1 wire	4	5[m]
2 wire	5	10[m]
3 wire	6	15[m]

주 1) 적용 기준 Cable 은 UL758

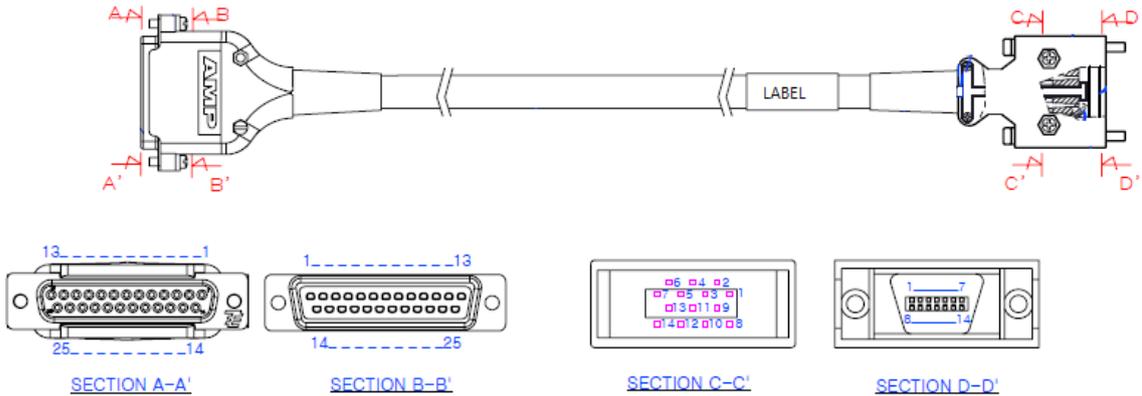
[핀맵]



■ 옵션사양(Moving Magnet 엔코더 케이블 확장형)

구 분	신 호 용	품 명	LSMMT 전용 인코더 확장 케이블(A)
형 명 (주 1)	APCS- E□□□MMTA	적용 모듈	LSMMT 모듈 전 모델 PCB 타입 센서보드 전 모델

사
양



Pin No.	Signal	Pin No.	Signal	Pin No.	Signal
1	MA+	9	-	17	-
2	SLO+	10	-	18	-
3	Mover ID+	11	+5V	19	-
4	-	12	+5V	20	-
5	-	13	+5V	21	-
6	-	14	MA-	22	-
7	-	15	SLO-	23	GND
8	-	16	Mover ID-	24	GND
	Plate		SHIELD	25	GND

< B Type Connector >

Pin No.	Signal	Pin No.	Signal
1	-	8	-
2	-	9	-
3	MA+	10	-
4	MA-	11	-
5	SLO+	12	Mover ID-
6	SLO-	13	Mover ID+
7	+ GND	14	+ +5V
	Plate		SHIELD

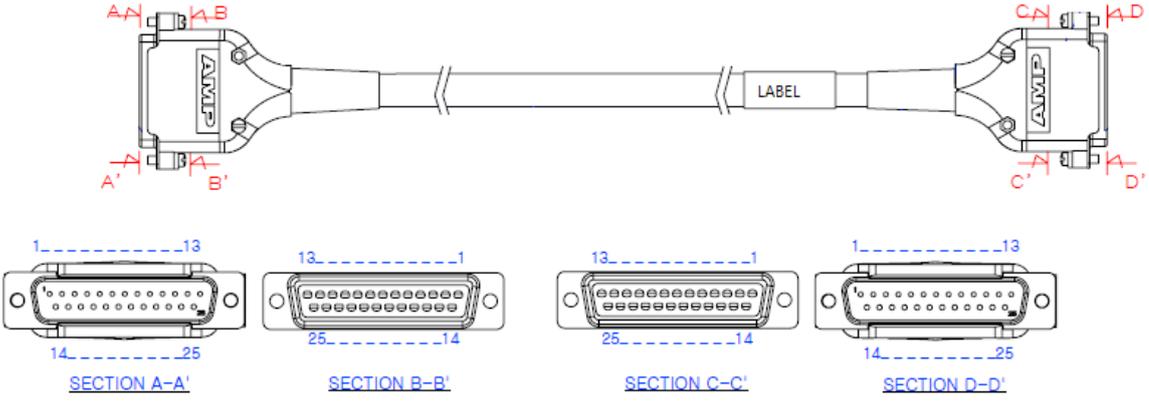
< Drive Connector >

1. B Type 연결부

- a. CONNECTOR 사양 : 5-747913-2(TE)
- b. CONNECTOR CASE 사양 : 5745833-5(TE)

2. 드라이브 연결부(CN2)

- a. CASE 사양 : 10314-52A0-008(3M사) or SM-14J(Suntone사)
- b. CONNECTOR 사양 : 10114-3000VE(3M사) or SM-14J(Suntone사)

구 분	신 호 용	품 명	LSMMT 전용 인코더 확장 케이블(B)																																																																																																																								
형 명 (주 1)	APCS- E□□□MMTB	적용 모듈	LSMMT 모듈 전 모델 PCB 타입 센서보드 전 모델																																																																																																																								
사 양	 <div style="display: flex; justify-content: space-around;"> <table border="1" data-bbox="343 1019 742 1243"> <thead> <tr> <th>Pin No.</th> <th>Signal</th> <th>Pin No.</th> <th>Signal</th> <th>Pin No.</th> <th>Signal</th> </tr> </thead> <tbody> <tr><td>1</td><td>MA+</td><td>9</td><td>-</td><td>17</td><td>-</td></tr> <tr><td>2</td><td>SLO+</td><td>10</td><td>-</td><td>18</td><td>-</td></tr> <tr><td>3</td><td>Mover ID+</td><td>11</td><td>+5V</td><td>19</td><td>-</td></tr> <tr><td>4</td><td>-</td><td>12</td><td>+5V</td><td>20</td><td>-</td></tr> <tr><td>5</td><td>-</td><td>13</td><td>+5V</td><td>21</td><td>-</td></tr> <tr><td>6</td><td>-</td><td>14</td><td>MA-</td><td>22</td><td>-</td></tr> <tr><td>7</td><td>-</td><td>15</td><td>SLO-</td><td>23</td><td>GND</td></tr> <tr><td>8</td><td>-</td><td>16</td><td>Mover ID-</td><td>24</td><td>GND</td></tr> <tr><td colspan="2">Plate</td><td colspan="2">SHIELD</td><td>25</td><td>GND</td></tr> </tbody> </table> <p style="text-align: center;">< A Type Connector ></p> <table border="1" data-bbox="869 1019 1268 1243"> <thead> <tr> <th>Pin No.</th> <th>Signal</th> <th>Pin No.</th> <th>Signal</th> <th>Pin No.</th> <th>Signal</th> </tr> </thead> <tbody> <tr><td>1</td><td>MA+</td><td>9</td><td>-</td><td>17</td><td>-</td></tr> <tr><td>2</td><td>SLO+</td><td>10</td><td>-</td><td>18</td><td>-</td></tr> <tr><td>3</td><td>Mover ID+</td><td>11</td><td>+5V</td><td>19</td><td>-</td></tr> <tr><td>4</td><td>-</td><td>12</td><td>+5V</td><td>20</td><td>-</td></tr> <tr><td>5</td><td>-</td><td>13</td><td>+5V</td><td>21</td><td>-</td></tr> <tr><td>6</td><td>-</td><td>14</td><td>MA-</td><td>22</td><td>-</td></tr> <tr><td>7</td><td>-</td><td>15</td><td>SLO-</td><td>23</td><td>GND</td></tr> <tr><td>8</td><td>-</td><td>16</td><td>Mover ID-</td><td>24</td><td>GND</td></tr> <tr><td colspan="2">Plate</td><td colspan="2">SHIELD</td><td>25</td><td>GND</td></tr> </tbody> </table> <p style="text-align: center;">< C Type Connector ></p> </div> <p data-bbox="268 1321 877 1568"> 1. A,B Type 연결부 a. CONNECTOR 사양 : 5-747912-2(TE) b. CONNECTOR CASE 사양 : 5745833-5(TE) 2. 모듈 연결부 a. CONNECTOR 사양 : 10090770-S154ALF(FCI) b. CONNECTOR CASE 사양 : 977-009-020R121(NorComp) </p>			Pin No.	Signal	Pin No.	Signal	Pin No.	Signal	1	MA+	9	-	17	-	2	SLO+	10	-	18	-	3	Mover ID+	11	+5V	19	-	4	-	12	+5V	20	-	5	-	13	+5V	21	-	6	-	14	MA-	22	-	7	-	15	SLO-	23	GND	8	-	16	Mover ID-	24	GND	Plate		SHIELD		25	GND	Pin No.	Signal	Pin No.	Signal	Pin No.	Signal	1	MA+	9	-	17	-	2	SLO+	10	-	18	-	3	Mover ID+	11	+5V	19	-	4	-	12	+5V	20	-	5	-	13	+5V	21	-	6	-	14	MA-	22	-	7	-	15	SLO-	23	GND	8	-	16	Mover ID-	24	GND	Plate		SHIELD		25	GND
Pin No.	Signal	Pin No.	Signal	Pin No.	Signal																																																																																																																						
1	MA+	9	-	17	-																																																																																																																						
2	SLO+	10	-	18	-																																																																																																																						
3	Mover ID+	11	+5V	19	-																																																																																																																						
4	-	12	+5V	20	-																																																																																																																						
5	-	13	+5V	21	-																																																																																																																						
6	-	14	MA-	22	-																																																																																																																						
7	-	15	SLO-	23	GND																																																																																																																						
8	-	16	Mover ID-	24	GND																																																																																																																						
Plate		SHIELD		25	GND																																																																																																																						
Pin No.	Signal	Pin No.	Signal	Pin No.	Signal																																																																																																																						
1	MA+	9	-	17	-																																																																																																																						
2	SLO+	10	-	18	-																																																																																																																						
3	Mover ID+	11	+5V	19	-																																																																																																																						
4	-	12	+5V	20	-																																																																																																																						
5	-	13	+5V	21	-																																																																																																																						
6	-	14	MA-	22	-																																																																																																																						
7	-	15	SLO-	23	GND																																																																																																																						
8	-	16	Mover ID-	24	GND																																																																																																																						
Plate		SHIELD		25	GND																																																																																																																						

구 분	신 호 용	품 명	LSMMT 전용 인코더 확장 케이블(C)																																																																																																				
형 명 (주 1)	APCS- E□□□MMTC	적용 모듈	LSMMT 모듈 전 모델 PCB 타입 센서보드 전 모델																																																																																																				
사 양	<p style="text-align: center;"> <table border="1" style="display: inline-table; margin-right: 20px;"> <thead> <tr> <th>Pin No.</th><th>Signal</th><th>Pin No.</th><th>Signal</th><th>Pin No.</th><th>Signal</th></tr> </thead> <tbody> <tr><td>1</td><td>MA+</td><td>9</td><td>-</td><td>17</td><td>-</td></tr> <tr><td>2</td><td>SLO+</td><td>10</td><td>-</td><td>18</td><td>-</td></tr> <tr><td>3</td><td>Mover ID+</td><td>11</td><td>+5V</td><td>19</td><td>-</td></tr> <tr><td>4</td><td>-</td><td>12</td><td>+5V</td><td>20</td><td>-</td></tr> <tr><td>5</td><td>-</td><td>13</td><td>+5V</td><td>21</td><td>-</td></tr> <tr><td>6</td><td>-</td><td>14</td><td>MA-</td><td>22</td><td>-</td></tr> <tr><td>7</td><td>-</td><td>15</td><td>SLO-</td><td>23</td><td>GND</td></tr> <tr><td>8</td><td>-</td><td>16</td><td>Mover ID-</td><td>24</td><td>GND</td></tr> <tr><td colspan="2">Plate</td><td colspan="2">SHIELD</td><td>25</td><td>GND</td></tr> </tbody> </table> < B Type Connector > <table border="1" style="display: inline-table; margin-left: 20px;"> <thead> <tr> <th>Pin No.</th><th>Signal</th><th>Pin No.</th><th>Signal</th></tr> </thead> <tbody> <tr><td>1</td><td>MA+</td><td>8</td><td>-</td></tr> <tr><td>2</td><td>MA-</td><td>9</td><td>-</td></tr> <tr><td>3</td><td>SLO+</td><td>10</td><td>+5V</td></tr> <tr><td>4</td><td>SLO-</td><td>11</td><td>-</td></tr> <tr><td>5</td><td>-</td><td>12</td><td>Mover ID-</td></tr> <tr><td>6</td><td>-</td><td>13</td><td>-</td></tr> <tr><td>7</td><td>Mover ID+</td><td>14</td><td>-</td></tr> <tr><td colspan="2">Plate</td><td>15</td><td>+GND</td></tr> <tr><td colspan="2"></td><td colspan="2">SHIELD</td></tr> </tbody> </table> < Module Connector > </p> <p>1. B Type 연결부</p> <p>a. CONNECTOR 사양 : 5-747913-2(TE)</p> <p>b. CONNECTOR CASE 사양 : 5745833-5(TE)</p>			Pin No.	Signal	Pin No.	Signal	Pin No.	Signal	1	MA+	9	-	17	-	2	SLO+	10	-	18	-	3	Mover ID+	11	+5V	19	-	4	-	12	+5V	20	-	5	-	13	+5V	21	-	6	-	14	MA-	22	-	7	-	15	SLO-	23	GND	8	-	16	Mover ID-	24	GND	Plate		SHIELD		25	GND	Pin No.	Signal	Pin No.	Signal	1	MA+	8	-	2	MA-	9	-	3	SLO+	10	+5V	4	SLO-	11	-	5	-	12	Mover ID-	6	-	13	-	7	Mover ID+	14	-	Plate		15	+GND			SHIELD	
Pin No.	Signal	Pin No.	Signal	Pin No.	Signal																																																																																																		
1	MA+	9	-	17	-																																																																																																		
2	SLO+	10	-	18	-																																																																																																		
3	Mover ID+	11	+5V	19	-																																																																																																		
4	-	12	+5V	20	-																																																																																																		
5	-	13	+5V	21	-																																																																																																		
6	-	14	MA-	22	-																																																																																																		
7	-	15	SLO-	23	GND																																																																																																		
8	-	16	Mover ID-	24	GND																																																																																																		
Plate		SHIELD		25	GND																																																																																																		
Pin No.	Signal	Pin No.	Signal																																																																																																				
1	MA+	8	-																																																																																																				
2	MA-	9	-																																																																																																				
3	SLO+	10	+5V																																																																																																				
4	SLO-	11	-																																																																																																				
5	-	12	Mover ID-																																																																																																				
6	-	13	-																																																																																																				
7	Mover ID+	14	-																																																																																																				
Plate		15	+GND																																																																																																				
		SHIELD																																																																																																					

[확장시] 비가동케이블 적용가능 케이블 길이(길이 31m 사용할 경우)

Power Line Wire Circuit	No. of Pair	Cable Size of Length
		AWG20
3 wire	6	31[m]

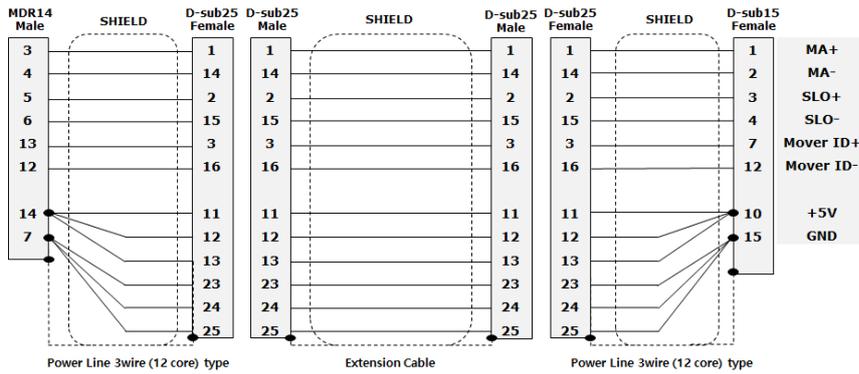
주 1) 적용 기준 Cable 은 UL2464

[확장시] 가동케이블 적용가능 케이블 길이(길이 19m 사용할 경우)

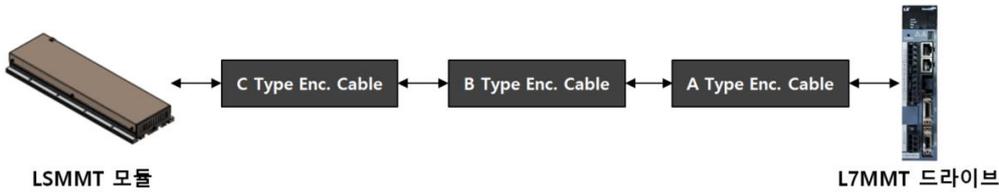
Power Line Wire Circuit	No. of Pair	Cable Size of Length
		AWG23
3 wire	6	19[m]

주 1) 적용 기준 Cable 은 UL758

[핀맵]



■ 연장 케이블 연결 시, 블록도



■ 옵션사양(Moving Magnet 모터 파워 케이블)

구분	전원용	품명	LSMMT 파워 케이블																									
형명 (주 1)	APCS- P□□□MMT	적용 모터	LSMMT 모듈 전 모델																									
사양	<table border="1" style="margin-left: auto; margin-right: auto;"> <thead> <tr> <th rowspan="2"></th> <th rowspan="2">Signal</th> <th rowspan="2">Pin No.</th> <th colspan="2">Color</th> </tr> <tr> <th>Color 1</th> <th>Color 2</th> </tr> </thead> <tbody> <tr> <td rowspan="3">LEAD WIRE</td> <td>U</td> <td>4</td> <td>Red</td> <td>Blue</td> </tr> <tr> <td>V</td> <td>3</td> <td>White</td> <td>Brown</td> </tr> <tr> <td>W</td> <td>2</td> <td>Black</td> <td>Black</td> </tr> <tr> <td>FG</td> <td>FG</td> <td>1</td> <td>Green</td> <td>Green</td> </tr> </tbody> </table>				Signal	Pin No.	Color		Color 1	Color 2	LEAD WIRE	U	4	Red	Blue	V	3	White	Brown	W	2	Black	Black	FG	FG	1	Green	Green
		Signal	Pin No.				Color																					
Color 1				Color 2																								
LEAD WIRE	U	4	Red	Blue																								
	V	3	White	Brown																								
	W	2	Black	Black																								
FG	FG	1	Green	Green																								
<p>1. 모터 연결부</p> <p>a. Connector 사양(4 Position) : 39039042 (Molex사)</p> <p>b. SOCKET 사양 : 45750111 (Molex사)</p> <p>2. 드라이브 연결부(U,V,W,PE)</p> <p>a. U,V,W 핀 사양 : F1512</p> <p>b. PE 핀 사양 : 1.5x4 (Ring Terminal)</p> <p>3. 케이블 사양 : 4Cx0.75SQ or 4Cx18AWG</p>																												

주 1) 형명 부분의 □□□는 케이블의 종류 및 길이를 나타내며, 표기 방법은 아래와 같습니다.

케이블 길이(m)	3	15
로봇용 케이블	F03	F15
일반용 케이블	N03	N15

■ 옵션사양(제동저항) / 200[V]

구분	품명	형명	적용 드라이브	사양
저항	제동저항	APCS-140R50	L7□A001□ L7□A002□ L7□A004□	
저항	제동저항	APCS-300R30	L7□A008□ L7□A010□	

■ 옵션사양 (노이즈필터)

구분	품명	형명	적용 드라이브	사양
저항	노이즈 필터	APCS-TB6-B010LBEI	L7□A 001□	
			L7□A 002□	
			L7□A 004□	
			L7□A 008□	
			L7□A 010□	
		L7□B 010□		
APCS-TB6-B020NBDC	L7□B 020□ L7□B 035□			
APCS-TB6-B030NBDC	L7□A 020□ L7□A 035□ L7□B 050□			

		<p>APCS-TB6-B040AS</p>	<p>L7□A 050□</p> <p>L7□B 075□</p>	
		<p>APCS-TB6-B060LAS</p>	<p>L7□B 150□</p>	

3. 배선과 접속

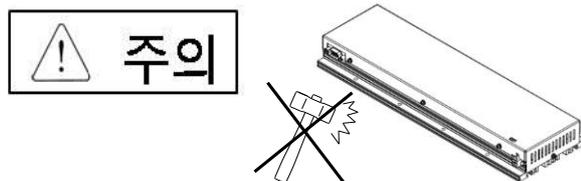
3.1 Moving Magnet Module 설치

3.1.1 사용 환경 조건

항 목	환경조건	주의사항
주위온도	0 ~ 40[°C]	사용 온도 범위가 벗어난 경우에는 기술부와 문의하여 별도 주문하여야 합니다.
주위습도	20~80[%]RH 이하	수증기 발생이 없는 곳에 사용하여 주십시오.
외부진동	진동가속도 X, Y방향 9.8[m/s ²]이하	과다한 진동은 수명 단축의 원인이 됩니다.

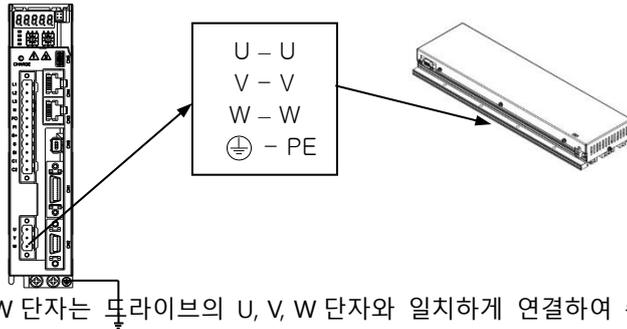
3.1.2 과도한 충격 방지

설치 시 모듈에 충격을 가하거나 취급 시 Moving Magnet Module 낙하로 엔코더가 파손될 수 있습니다.



3.1.3 모듈과의 결선

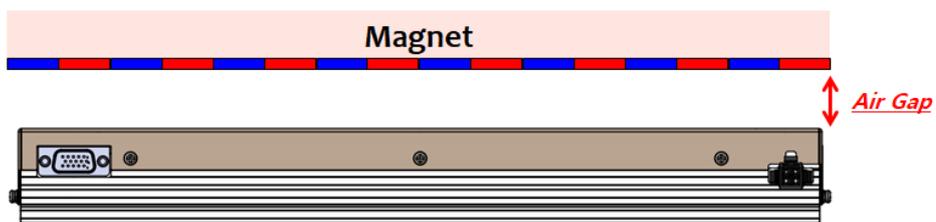
- 모듈에 상용 전원을 직접 접속하면 모듈이 소손 됩니다. 반드시 정해진 드라이브와 접속하여 사용하여야 합니다.
- 모듈의 접지단자는 드라이브 내 2 개의 접지단자 중 한곳에 연결하고 나머지 단자는 3 중 접지와 연결하여 주십시오.



- 모듈의 U, V, W 단자는 드라이브의 U, V, W 단자와 일치하게 연결하여 주십시오.
- 모듈 커넥터의 핀이 빠지거나 접촉 불량인 지 확인하여 주십시오.
- 모듈에 습기 또는 결로현상(물방울이 맺힘)이 있는 경우에는 반드시 절연 저항이 10[MΩ]이상(500[V])인지 확인하여 이상이 없는 경우에 설치하여 주십시오.

3.1.4 모듈과 자석의 간격

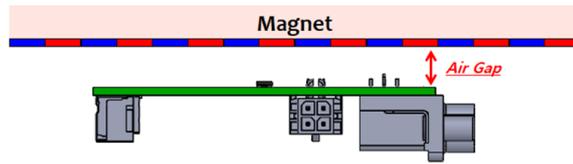
모듈과 자석간의 간격을 허용 범위 내에 있도록 설치하여 주십시오.



*Air Gap Tolerance ±1.0[mm]

■ Moving Magnet Module 의 경우

■ Moving Magnet Sensor Board 단품일 경우



제품	LSMMT-SP27	LSMMT-SP30	LSMMT-SP42
[Air Gap]	10mm		

3.1.5 케이블 설치

- 수직으로 설치 할 경우에는 기름이나 물이 접속 부에 흘러 들어가지 않도록 하여 주십시오.
- 케이블에 스트레스를 주거나 흠이 나지 않도록 하여 주십시오. 특히 모듈이 이동하는 경우에는 반드시 가동형 케이블을 사용하고 케이블이 출렁거리지 않도록 하여야 합니다.

Air Gap	LSMMT-M280		LSMMT-M170		LSMMT-M090		LSMMT-M060		LSMMT-M040		
	[mm]	연속추력[N]	최대추력[N]	연속추력[N]	최대추력[N]	연속추력[N]	최대추력[N]	연속추력[N]	최대추력[N]	연속추력[N]	최대추력[N]
1		281.4	1463.5	173.2	1039.0	95.9	575.2	57.3	286.4	35.6	152.5
2		251.1	1305.9	137.3	823.6	75.1	450.5	44.8	224.1	28.0	120.1
3		215.8	1122.2	114.0	683.8	59.7	358.1	35.6	177.9	22.1	94.7
4		192.0	998.4	96.9	581.6	48.5	291.1	29.1	145.5	17.8	76.2
5		168.2	874.6	118.6	508.4	53.9	231.0	27.0	115.5	14.0	60.1

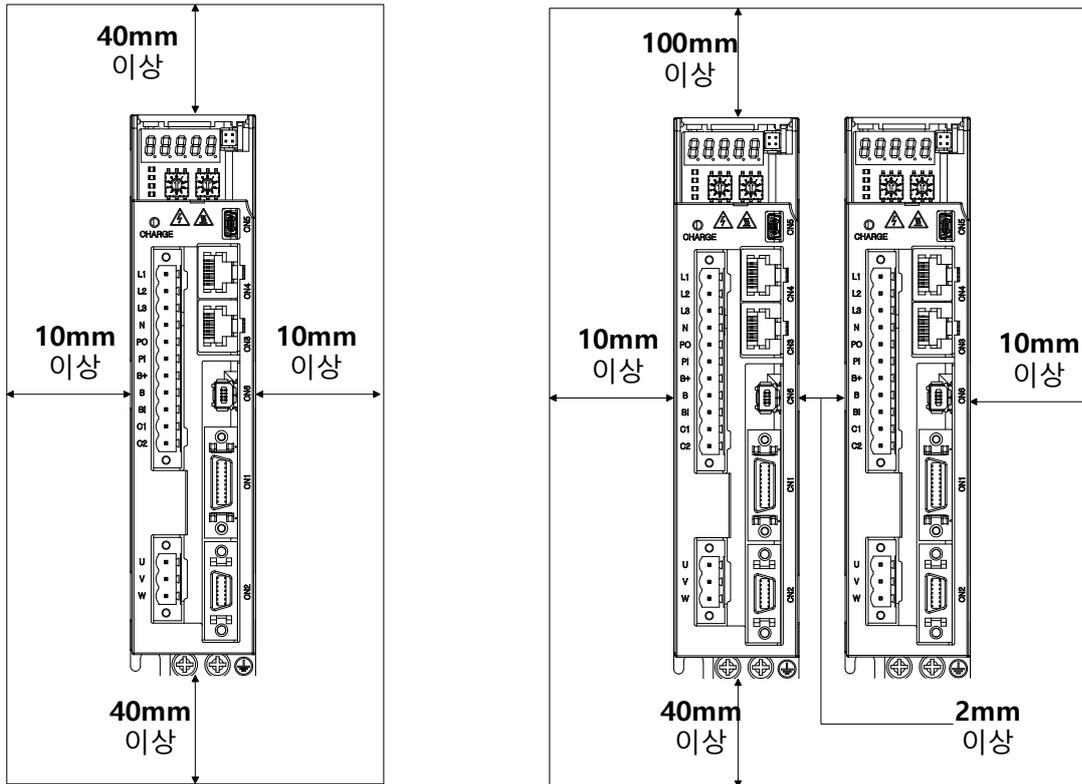
3.2 Moving Magnet Drive 의 설치

3.2.1 설치 및 사용환경

항목	환경 조건	주의 사항
주위온도	0~50[°C]	<p>⚠ 주의</p> <p>사용 온도 범위가 벗어나지 않도록 제어반에 냉각팬을 부착하여 통풍이 되도록 하여 주십시오.</p>
주위습도	90[%]RH이하	<p>⚠ 주의</p> <p>장기간 정지 시 결빙 또는 결로에 의하여 수분이 드라이브 내부에 발생하는 경우에는 드라이브가 파손되는 경우가 있습니다. 장기간 정지 후 운전 시에는 수분을 충분히 제거 후 운전하여 주십시오.</p>
외부진동	진동가속도 4.9[m/s ²] 이하	과다한 진동은 수명 단축 및 오동작의 원인이 됩니다.
주변조건	<ul style="list-style-type: none"> ▪ 직사광선에 노출되지 않을 것 ▪ 부식 또는 인화성 가스가 없을 것 ▪ 오일 또는 분진이 없을 것 ▪ 밀폐된 곳인 경우 통풍이 자유로울 것 	

3.2.2 제어반(패널) 내 설치

제어반 내 설치 간격은 아래 그림과 같이하여 주십시오.

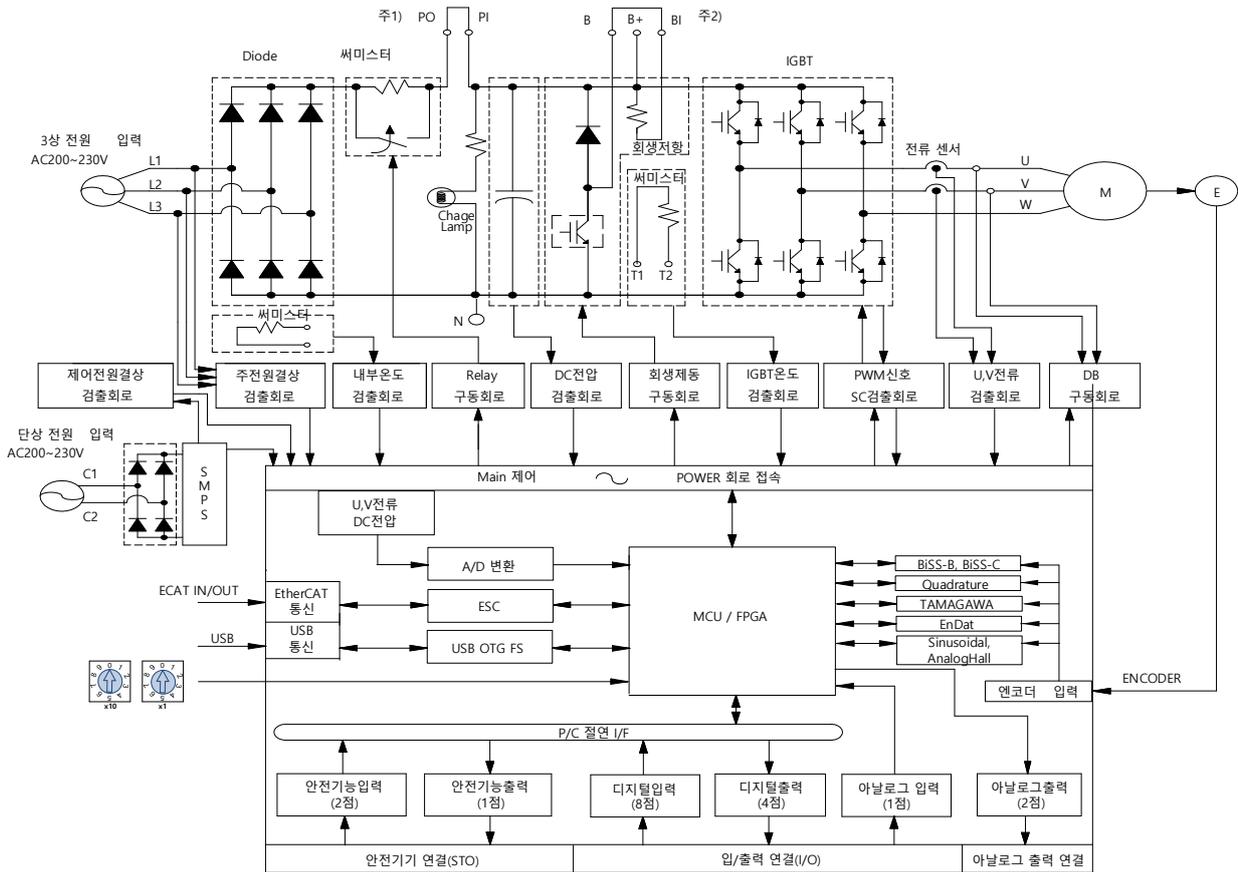


⚠ 주의

- 외부회생저항 설치 시 발열로 인하여 드라이브에 영향을 미치지 않도록 설치하여 주십시오.
- Moving Magnet Drive 제어반 조립 시 벽면과 밀착하여 조립하여 주시기 바랍니다
- 제어반 조립 시 드릴 등으로 생긴 금속 가루가 드라이브에 들어가지 않도록 하여 주십시오.
- 제어반 틈새 또는 천정으로부터 기름, 물, 기타 금속성 분진이 들어가지 않도록 고려하여 주십시오.
- 유해가스 및 먼지가 많은 장소에서 사용 할 경우 제어반을 에어퍼지로 보호하여 주십시오.

3.3 드라이브 내부 블록도

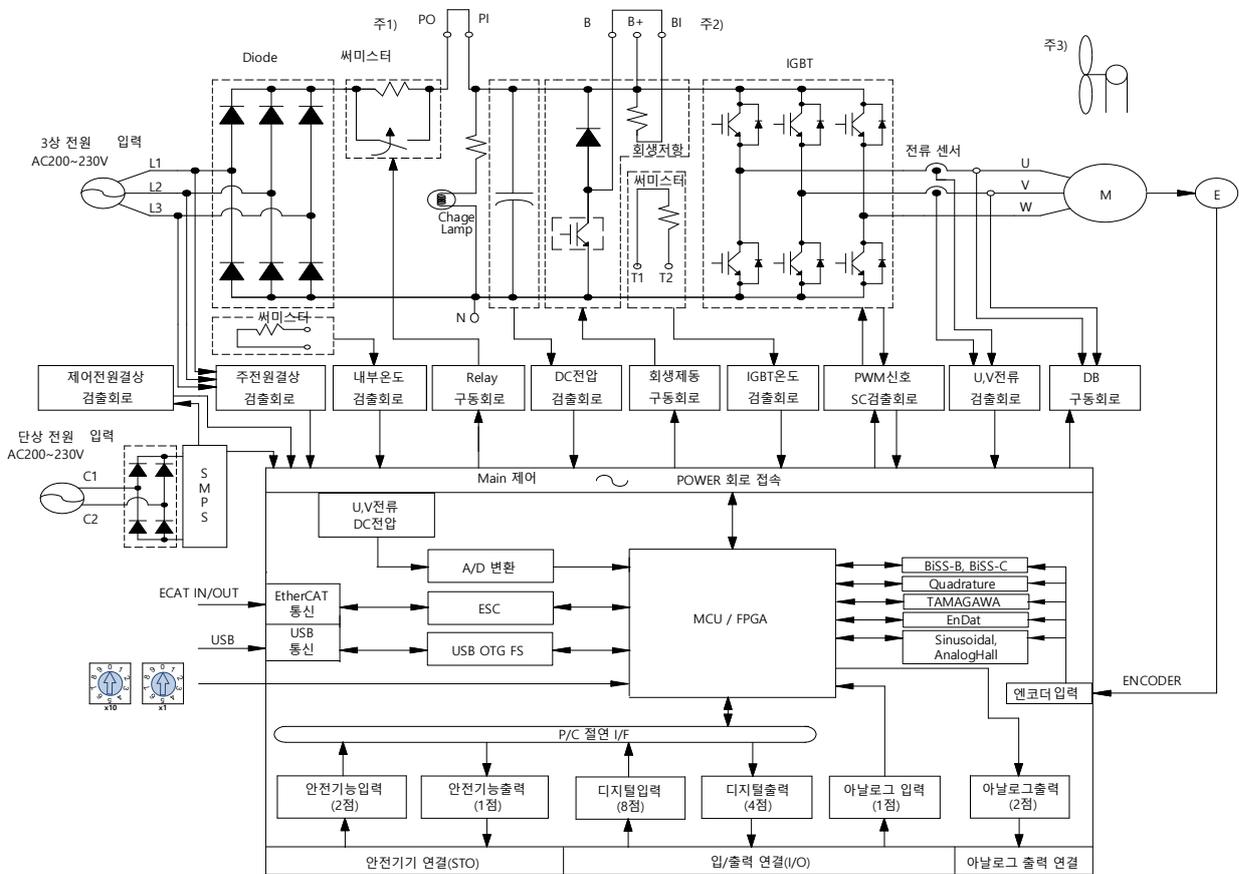
3.3.1 드라이브 블록도(100W ~ 400W / 200[V])



주1) DC 리액터를 사용할 경우 PO, PI 핀에 연결해 주십시오.

주2) 외부 회생 저항을 사용할 경우 B, BI 단락핀을 제거 후 B+, B 핀에 연결해 주십시오.

3.3.2 드라이브 블록도(800W ~ 3.5kW / 200[V])



주3) DC 리액터를 사용할 경우 PO, PI 핀에 연결해 주십시오.

주4) 외부 회생 저항을 사용할 경우 B, BI 단락핀을 제거 후 B+, B 핀에 연결해 주십시오.

주5) 800[W]~1.0[kW] 모델은 DC 24[V]용 냉각팬에 의해 강제 냉각을 합니다.

3.4 전원부 배선

- 입력전원 전압을 체크하여 허용범위를 벗어나지 않도록 하여 주십시오.

⚠ 주의
과전압을 인가 할 경우 드라이브가 파손됩니다.

- 드라이브의 U, V, W 단자에 상용 전원을 접속하면 파손 될 수 있습니다. 반드시 전원을 L1, L2, L3 단자에 접속하여 주십시오.
- 드라이브 B, BI 단자에 단락핀을 접속하여 사용하여 주시고 외부 회생 저항은 단락핀을 제거한 후 B+, B 단자에 반드시 기준 저항값을 사용하여 주십시오.

사용전압	기종	저항값	표준용량	* 특이사항
200[V]	L7MMTA001U~L7MMTA004U	100[Ω]	내장 50[W]	⚠ 주의 회생 용량 확장 시 저항값은 "11.5 옵션 및 주변기기"를 참조하여 사용해 주십시오.
	L7MMTA008U~L7MMTA010U	40[Ω]	내장 100[W]	
	L7MMTA020U~L7MMTA035U	13[Ω]	내장 150[W]	

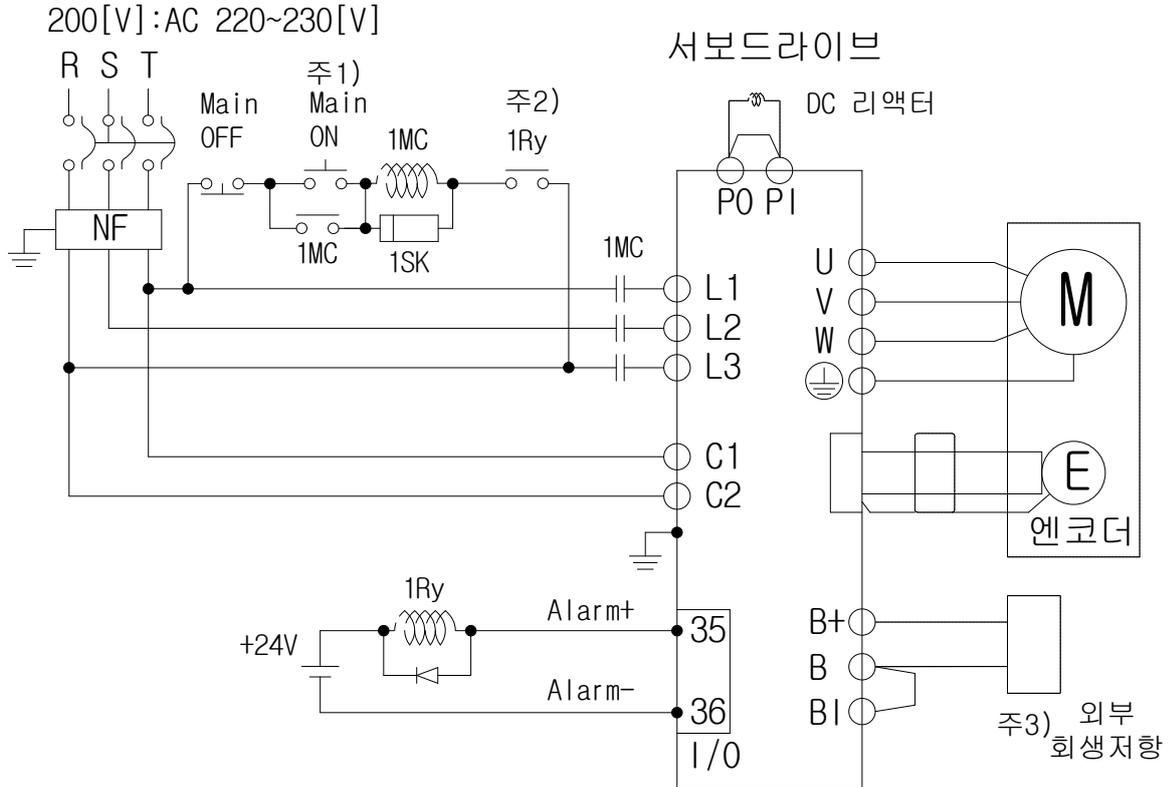
- 전원은 항상 제어 전원(C1, C2)이 공급된 후 주전원(L1, L2, L3)이 공급되도록 시스템을 구성하여 주십시오. ("2.4.1 전원부 배선도" 참조)
- 주전원을 차단해도 얼마 동안 고전압이 남아 있습니다. 주의하여 주십시오.

⚡ 위험
주전원 차단 후 충전(CHARGE) 램프가 완전히 소등되었는지 확인한 후 배선 재 작업을 실시하여 주십시오. 감전의 위험이 있습니다.

- 접지선은 최단거리로 접지하여 주십시오. 접지선이 길면 노이즈의 영향을 많이 받아 오동작의 원인이 됩니다.

3.4.1 전원부 배선도

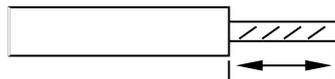
100[W] ~ 3.5[kW] (200[V])



주1) 주전원 투입 후 알람 신호 출력까지는 약 1~2 초가 소요되므로, 주전원 On 스위치를 최소한 2 초 이상 눌러 주십시오.

주2) L7MMT 드라이브에는 회생 저항이 내장되어 단자 B, BI 간을 단락하여 사용하기 바랍니다. 빈번한 가감속으로 인하여 회생 용량이 큰 경우에는 단락핀(B, BI)을 개방하고 B, B+ 에 외부 회생 저항을 연결하여 사용하여 주십시오.

주3) 주회로 전원부에 사용할 전선은 반드시 아래 그림과 같이 약 7~10[mm] 피복을 벗기고 전용 압착단자를 사용하여 주십시오. ("2.4.3 전원회로 전장품 규격" 참고)



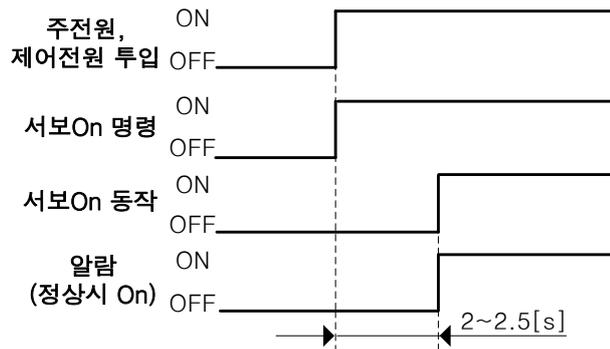
주1) 주회로 전원부 배선의 제거는 드라이브 단자대의 버튼을 누른 후 연결 또는 제거하여 주십시오.

3.4.2 전원 투입 순서

■ 전원 투입 순서

- 전원의 배선은 2.1.1 전원부 배선도와 같이 주회로 전원에 전자접촉기를 사용하여 주십시오. 외부 시퀀스에서 알람 발생과 동시에 전자접촉기가 OFF 되도록 구성하여 주십시오.
- 제어전원(C1,C2)은 주전원(L1,L2,L3)과 동시 또는 먼저 투입해 주십시오. 또한 전원 차단시에는 동시 또는 주전원 차단후에 제어전원을 차단하여 주십시오.
- 전원 투입 후 약 2~2.5 초 경과 후에 알람신호가 On(정상상태)되며, 그 이후 서보 On 명령 신호가 인식됩니다. 따라서, 전원 투입과 동시에 서보 On 명령신호가 On 되어 있는 경우 실제 서보 On 은 약 2~2.5 초 경과 후 동작됩니다. 전원투입 시퀀스를 설계할 때는 이 점을 고려하여 주십시오.

■ 타이밍 차트

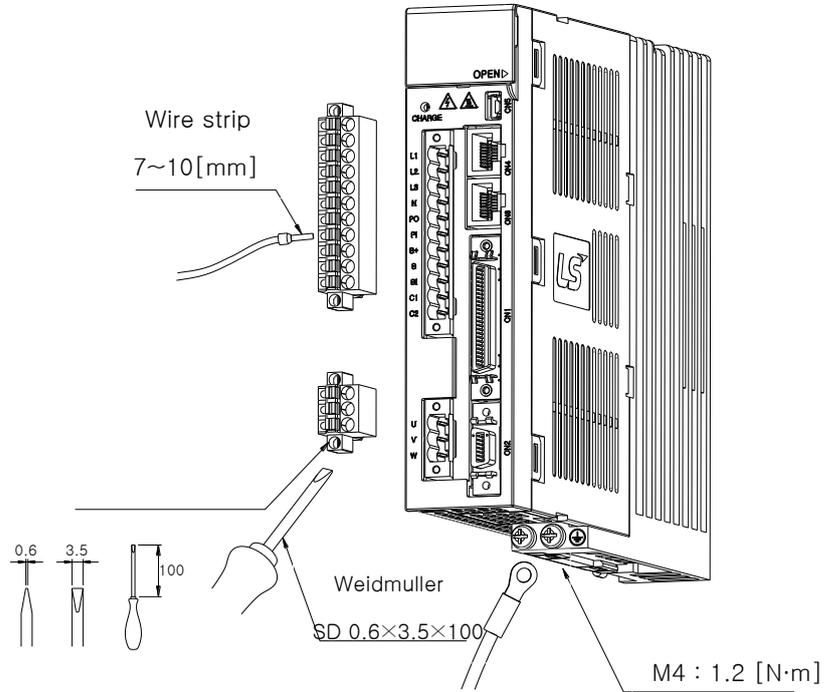


3.4.3 전원회로 전장품 규격

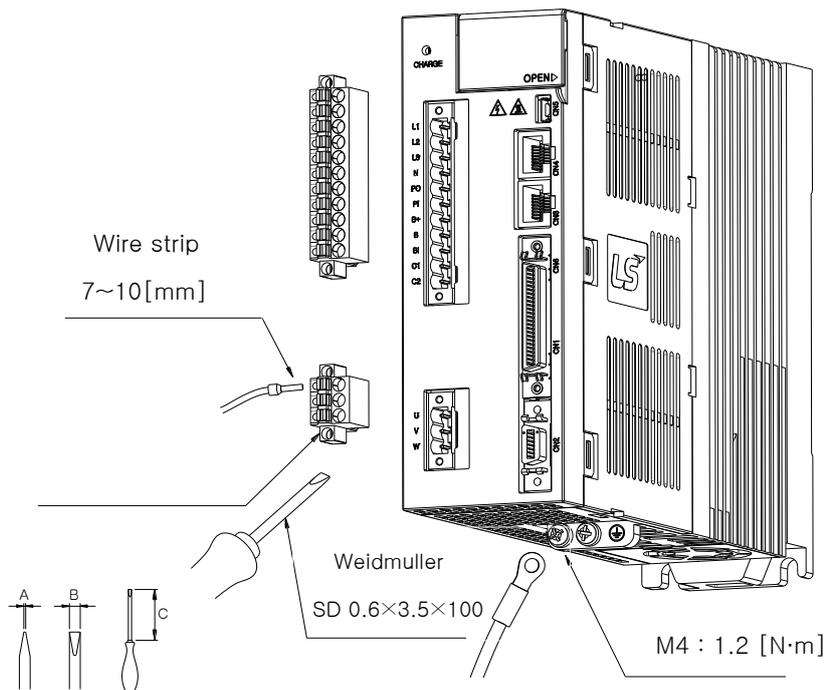
200[V]

형명		L7MMTA001U~L7MMT010U		L7MMTA020U~L7MMTA035U
MCCB(NFB)		30A Frame 15A (ABE33C/15)		30A Frame 30A (ABE33C/30)
노이즈 필터(NF)		TB6-B010LBEI(10A)		TB6-B030NBDC(30A)
DC 리액터		HFN-10 (10A)	HFN-15 (15A)	HFN-30 (30A)
MC		11A / 240V (GM□-9)	18A / 240V (GM□-18)	32A / 240V (GM□-32)
전선 주)1	L1,L2, L3,PO,PI, N B+,B,BI U,V,W	AWG16 (1.5 mm ²)	AWG14 (2.5 mm ²)	AWG12 (4.0 mm ²)
	C1 C2	AWG16 (1.5 mm ²)	AWG16 (1.5 mm ²)	AWG16 (1.5 mm ²)
압착단자		UA-F1510, SEOIL (10mm Strip & Twist)	UA-F2010, SEOIL (10mm Strip & Twist)	UA-F4010, SEOIL (10mm Strip & Twist)
회생저항 (기본제공)		50[W] 100Ω	100[W] 40Ω	150[W] 13Ω
커넥터		<ul style="list-style-type: none"> • BLF 5.08/03/180F SN BK BX • BLF 5.08/11/180F SN BK BX 		<ul style="list-style-type: none"> • BLZ7.62HP/03/180LR SN BK BX SO • BLZ7.62HP/11/180LR SN BK BX SO

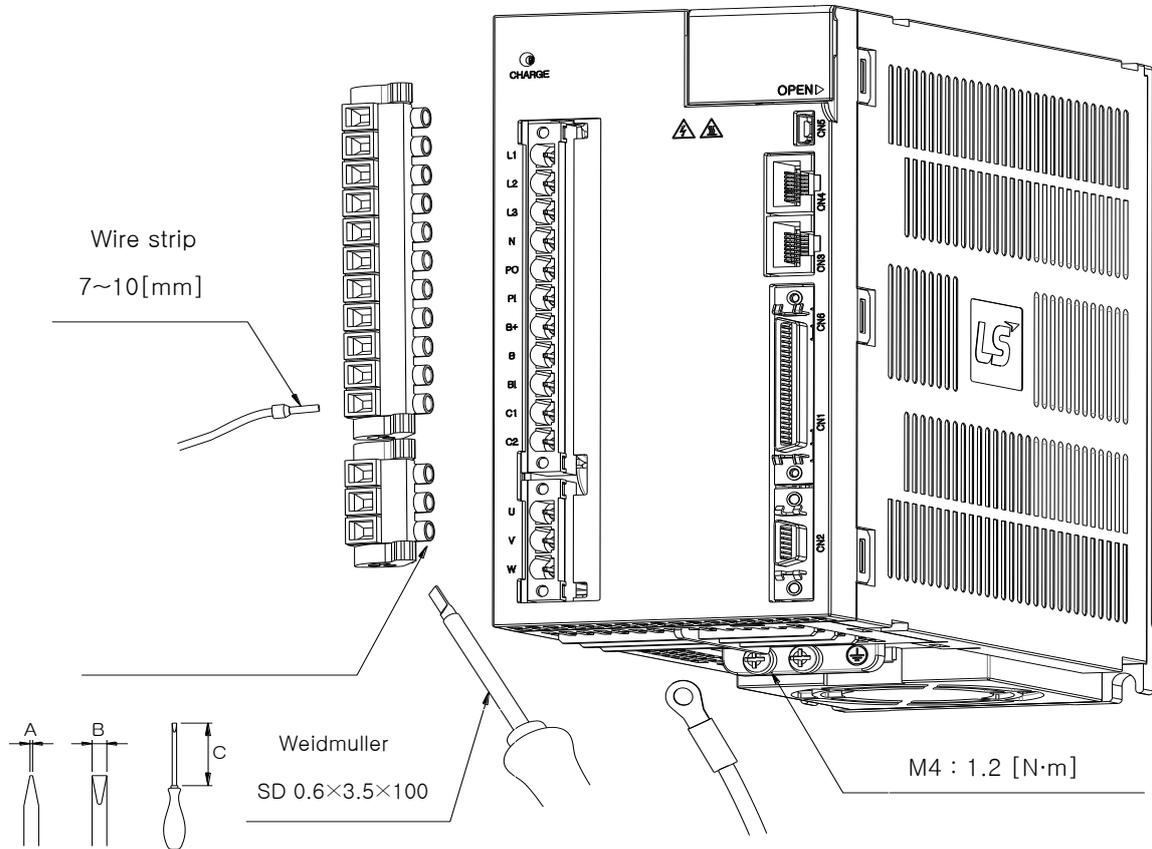
■ L7MMTA004U 이하



■ L7MMTA008U ~ L7MMTA010U



■ L7MMTA020U ~ L7MMTA035U



- 1) BLF 5.08 및 BLZ7.62HP 시리즈 커넥터로의 전선 체결 방법은 상기를 참조하십시오.
- 2) 전선 삽입구에 전선을 삽입할 때는 상부 조임나사가 풀려 있는 상태에서 삽입하며, 해당 모델에 적용되는 일자(-) 드라이버를 사용하여 0.4 ~0.5 [N·m]토크로 단단히 조여 주십시오.
- 3) 전선의 조임토크가 충분하지 않다면 진동에 의한 단선 및 기기의 오작동, 접촉으로 인한 화재 사고를 유발 할 수 있습니다.
- 4) 전선 체결 후 Moving Magnet Drive 에 고정시에는 커넥터를 최대한 밀착시킨 후 양쪽의 걸림후크를 이용하여 완전하게 고정해 주십시오.
- 5) 제품 하단의 PE(Protective Earth)체결 나사는 M4 사이즈의 제품을 사용하여 1.2[N·m]의 토크로 단단히 조여 주십시오.
- 6) 전선의 조임토크가 충분하지 않다면 PE(Protective Earth) 접촉불량으로 드라이브의 오동작을 일으킬 수 있습니다.
- 7) 권장 일자(-)드라이버 : 바이드물러사의 SD 0.6 x 3.5 x 100 제품을 사용하여 주십시오.

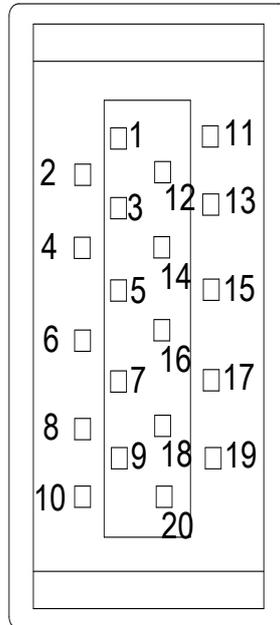
3.4.4 회생 저항 옵션사양

옵션사양(제동저항) / 200[V]

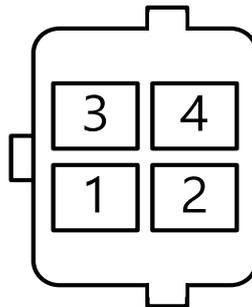
구분	품명	형명	특성	사양
저항	제동저항	APCS-140R50	140W 50[Ω]	
저항	제동저항	APCS-300R30	300W 30[Ω]	
저항	제동저항	APC-600R30	600W 30[Ω]	
저항	제동저항	APC-600R28	600W 28[Ω]	
저항	제동저항	APCS-2000R3R3	2000W 3.3[Ω]	

3.5 입출력 신호의 배선

- I/O 커넥터 사양 : 10120-3000PE (3M)



- 아날로그 모니터링 커넥터 사양 : DF-11-4DS-2C (HIROSE)



3.5.1 디지털 입출력 신호의 명칭과 기능

■ 디지털 입력 신호의 명칭과 기능(I/O 커넥터)

핀번호	명 칭	할당	내 용	세부기능
6	+24V	DC 24V	DC 24V INPUT	COMMON
11	DI1	POT	정방향(CCW) 회전금지	엑츠펬이터가 정방향으로 모션의 범위 이상 이동하지 못하도록 서보모터를 정지
12	DI2	NOT	역방향(CW) 회전금지	엑츠펬이터가 역방향으로 모션의 범위 이상 이동하지 못하도록 서보모터를 정지
7	DI3	HOME	원점센서	원점복귀를 위한 원점센서 연결
8	DI4	STOP	서보정지	접점 ON시에 서보모터 정지
13	DI5	PCON	P제어동작	접점 ON시에 PI제어로부터 P제어로 전환
14	DI6	GAIN2	게인 1,2 전환	접점 ON시에 속도제어 게인1 → 게인2 로 전환
9	DI7	PCL	정방향 토크제한	접점 ON시에 정방향 토크 제한 기능이 유효
10	DI8	NCL	역방향 토크제한	접점 ON시에 역방향 토크 제한 기능이 유효
** PROBE1			터치 프로브 1	고속으로 위치값을 저장하기 위한 프로브 신호1
** PROBE2			터치 프로브 2	고속으로 위치값을 저장하기 위한 프로브 신호2
** EMG			비상정지	접점 ON시에 비상정지
** ARST			알람리셋	서보 알람을 리셋
** LVSF1			진동제어필터1	진동 제어 필터 기능 설정(0x2515)에 따른 진동 제어 필터 1 사용 신호
** LVSF2			진동제어필터2	진동 제어 필터 기능 설정(0x2515)에 따른 진동 제어 필터 2 사용 신호
** SVON			서보온	서보온
** ABS_Reset			절대값엔코더리셋	멀티턴과 싱글턴 값을 초기화합니다.

주1) **출하 시에 기본적으로 할당되어 있지 않은 신호입니다. 파라미터의 설정으로 할당 변경이 가능합니다. 자세한 내용은 「5.2 입출력 신호의 설정」을 참조하여 주십시오.

주2) 입력 신호의 COMMON(DC 24V)을 GND 로 사용하여 배선할 수도 있습니다.

■ 디지털 출력 신호의 명칭과 기능

핀 번호	명 칭	할당	내 용	세부기능
1	DO1+	BRAKE+	브레이크	브레이크 제어 신호 출력
2	DO1-	BRAKE-		
17	DO2+	ALARM+	서보알람	알람 발생 시 신호 출력
18	DO2-	ALARM-		
3	DO3+	RDY+	서보레디	주전원이 확립되어 서보 운전 준비가 완료된 상태에서 출력
4	DO3-	RDY-		
19	DO4+	ZSPD+	영속도	현재 속도가 영속도 이하에서 신호 출력
20	DO4-	ZSPD-	도달완료	
** INPOS1			위치 도달 완료1	명령위치 도달 완료시 신호 출력1
** TLMT			토크 제한	토크 제한이 될 때 신호 출력
** VLMT			속도 제한	속도 제한이 될 때 신호 출력
** INSPD			속도 도달 완료	명령속도 도달 완료시 신호출력
** WARN			서보경고	경고 발생 시 신호 출력
** TGON			회전검출	서보모터가 설정치 이상으로 회전하고 있을 때 출력
** INPOS2			위치도달 완료 2	명령위치 도달 완료시 신호 출력2

**할당되지 않은 신호입니다. 파라미터의 설정으로 할당 변경이 가능합니다. 자세한 내용은 「5.2 입출력 신호의 설정」을 참조하여 주십시오.

3.5.2 아날로그 입출력 신호의 명칭과 기능

■ 아날로그 입력 신호의 명칭과 기능(I/O 커넥터)

핀 번호	명 칭	내 용	세부기능
15	A-TLMT	아날로그 토크 제한	A-TMLT(AI1)과 AGND간에 -10~+10V 를 인가하여 모터 출력 토크를 제한합니다. 입력전압과 제한 토크의 관계는 [0x221C]의 설정값에 따라 달라집니다.
5	AGND	AGND(0V)	아날로그 그라운드

■ 아날로그 출력 신호의 명칭과 기능(아날로그 모니터링 커넥터)

핀 번호	명 칭	내 용	세부기능
1	AMON1	아날로그 모니터1	아날로그 모니터 출력(-10V ~ +10V)
2	AMON2	아날로그 모니터2	아날로그 모니터 출력(-10V ~ +10V)
3	AGND	AGND(0V)	아날로그 그라운드
4	AGND	AGND(0V)	아날로그 그라운드

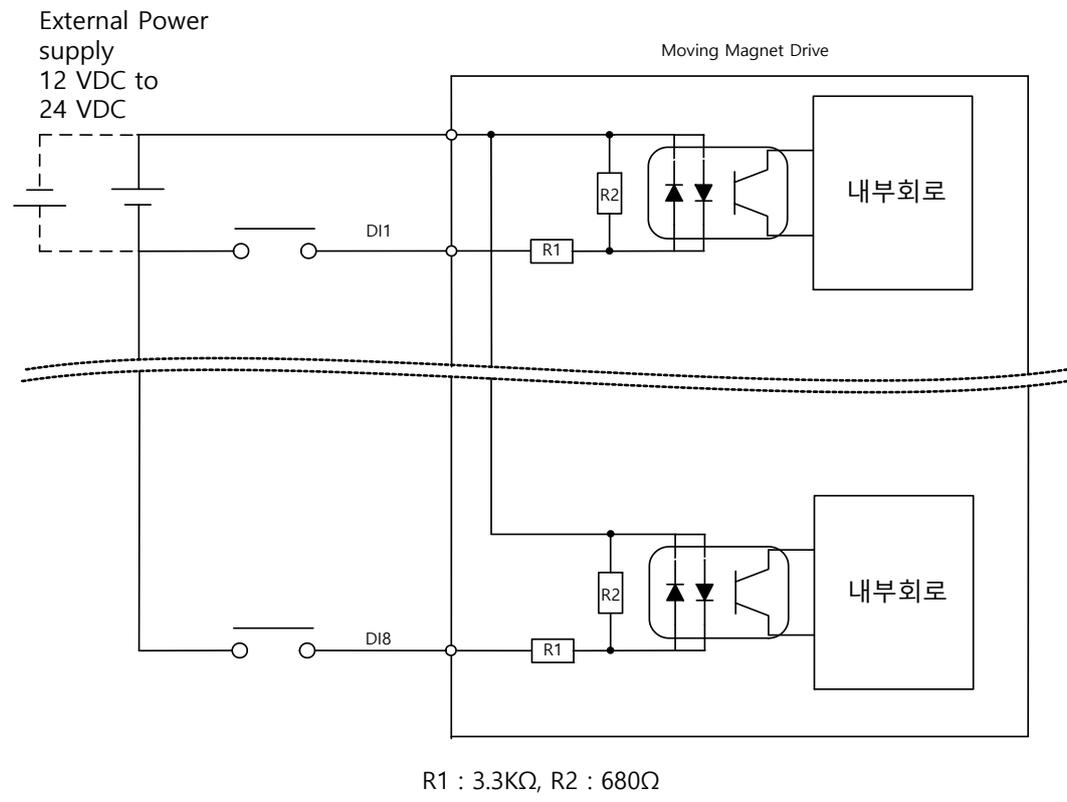
주1) 아날로그 모니터 출력을 통하여 모니터링할 출력변수를 파라미터 설정으로 변경할 수 있습니다.
자세한 내용은 「5.2.3 아날로그 출력 신호의 할당」를 참조하여 주십시오.

3.5.3 입출력 신호의 결선 예

■ 디지털 입력 신호의 결선 예

⚠ 주의

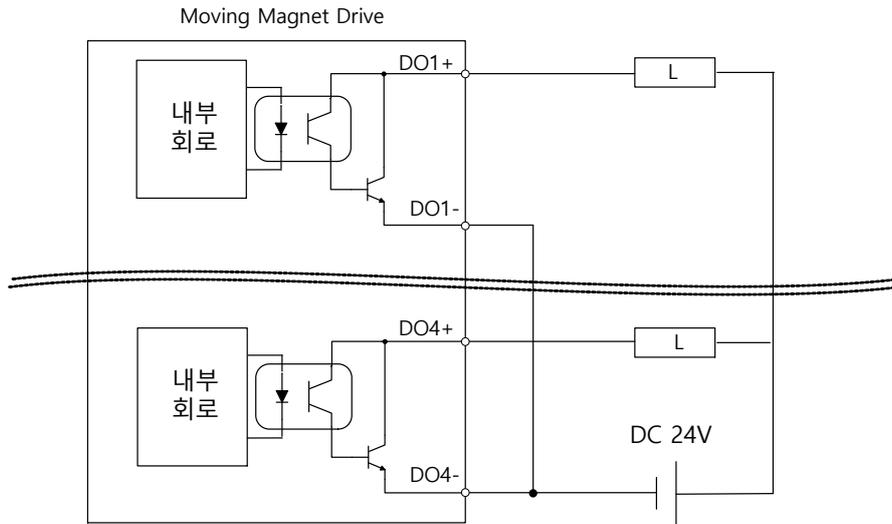
1. 입력접점은 각 신호의 특성에 따라 A 접점 혹은 B 접점으로 설정이 가능합니다.
2. 각 입력 접점은 8개의 기능으로 할당 될 수 있습니다.
3. 입력접점의 신호할당 및 접점 변경은 「5.2 입출력 신호 설정」을 참고 하십시오.
4. 사용정격은 DC 12V ~ DC 24V입니다.



■ 디지털 출력 신호의 결선 예

⚠ 주의

1. 출력접점은 각 신호의 특성에 따라 A 접점 혹은 B 접점으로 설정이 가능합니다.
2. 각 출력접점은 11개의 출력기능으로 할당 될 수 있습니다.
3. 출력접점의 신호할당 및 접점 변경은 「5.2 입출력 신호 설정」을 참고 하십시오.
4. 내부적으로 트랜지스터 스위치를 사용하고 있어서 과전압이나 과전류는 파손의 원인이 될 수 있으므로 주의하여 주십시오.
5. 사용정격은 DC 24V ±10%, 120[mA]입니다.

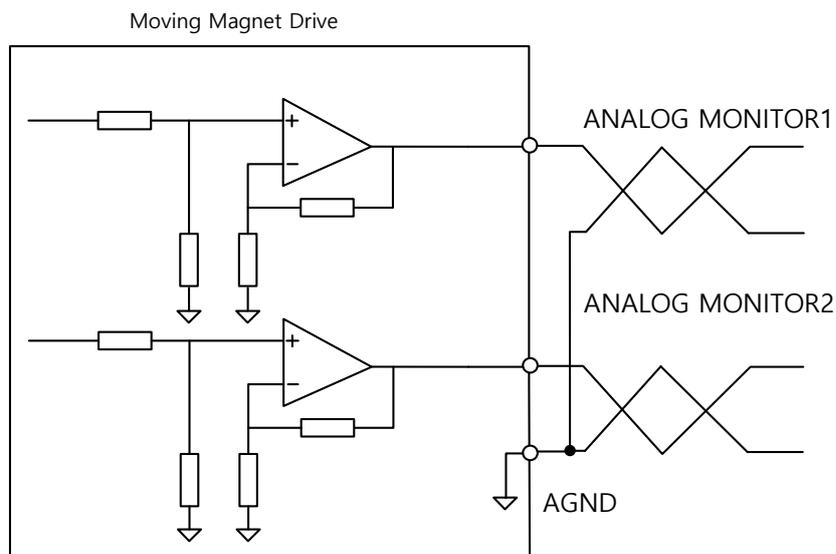


주1) DO1~ DO4의 출력신호는 GND24 단자가 분리되어 있습니다.

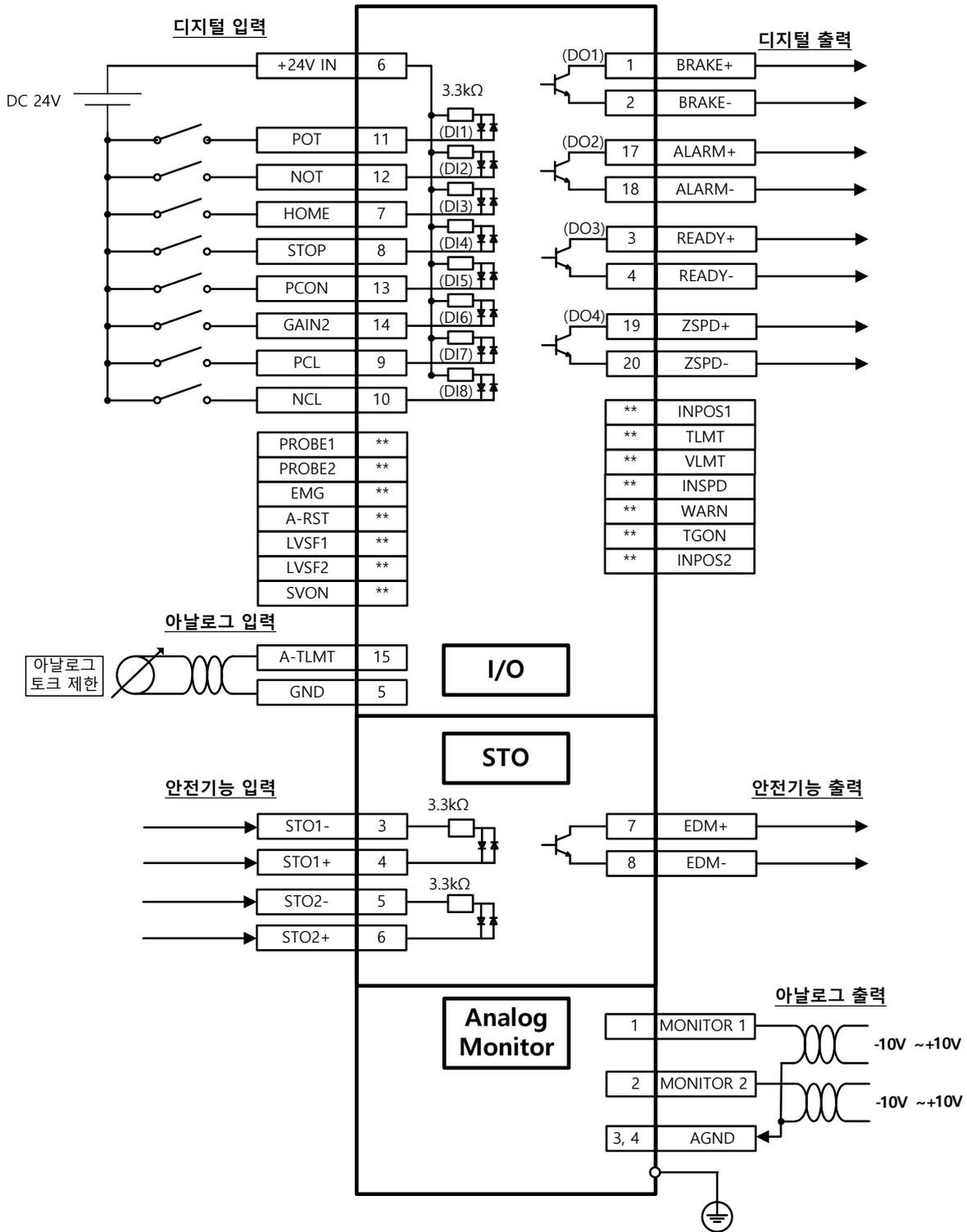
■ 아날로그 출력 신호의 결선 예

⚠ 주의

1. 모니터링 신호의 설정 및 스케일 조정은 「5.2.3 아날로그 출력 신호의 할당」를 참고하십시오.
2. 아날로그 출력신호 범위는 -10V ~ 10V 입니다.
3. 아날로그 출력신호의 분해능은 12bit 입니다.
4. 허용 최대부하 전류는 2.5[mA] 이하 입니다.
5. 안정화 시간은 15[us] 입니다.



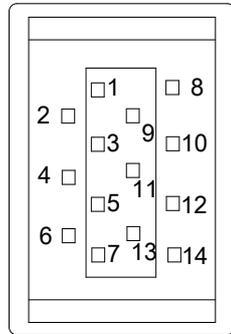
3.5.4 입출력 신호 결선도



주1) 입력신호 DI1~DI8, 출력신호 DO1~DO4는 공장 출하 시 할당된 신호입니다.

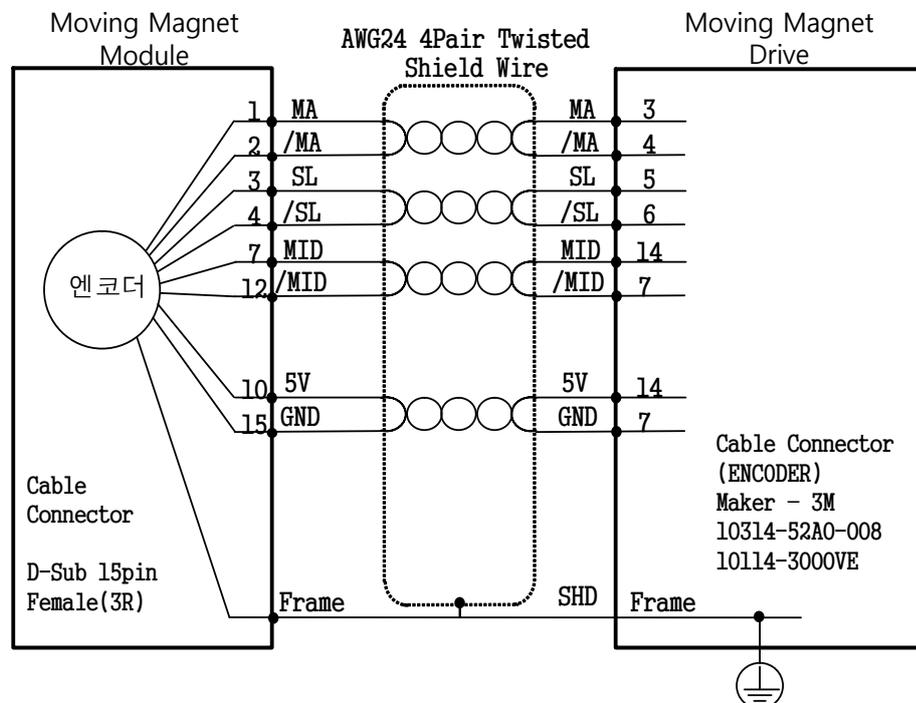
3.6 엔코더 신호의 배선(ENCODER)

■ ENCODER 커넥터 사양: 10114-3000VE (3M)



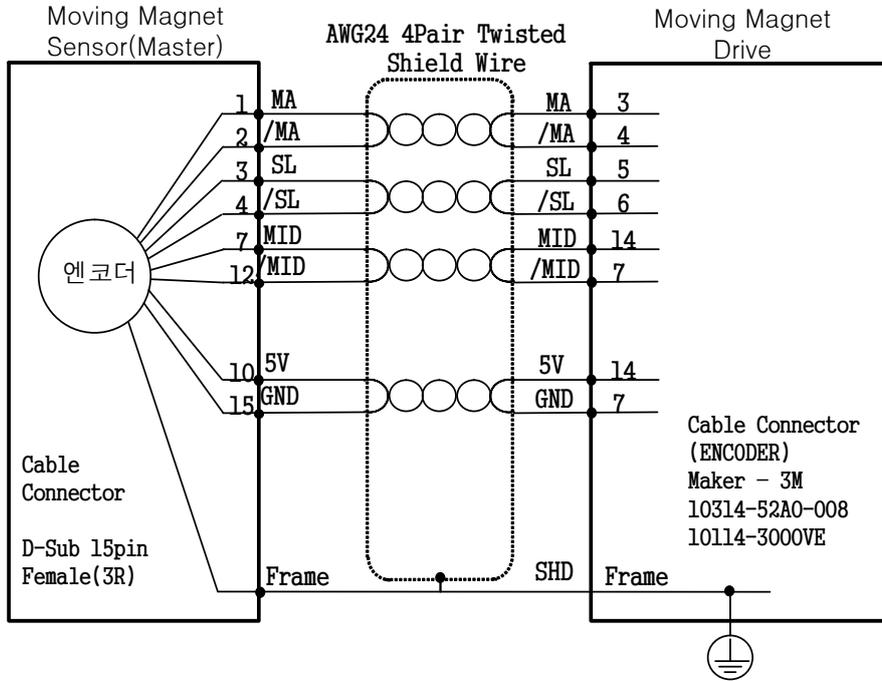
3.6.1 Moving Magnet Module 엔코더 신호부 배선

■ APCS-E□□□MMT 케이블

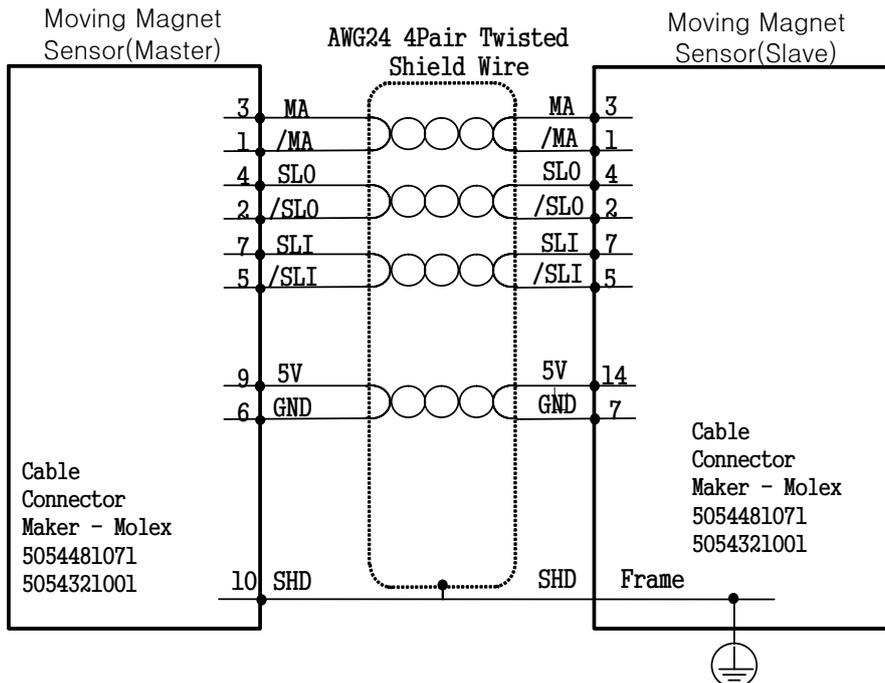


3.6.2 Moving Magnet Sensor 타입 엔코더 신호부 배선

■ APCS-E□□□MMT 케이블

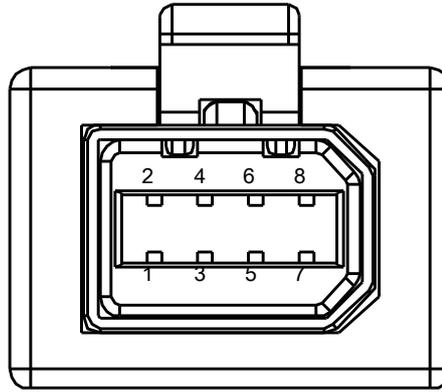


■ APCS-E□□□MMT1 케이블



3.7 안전 기능용 신호의 배선(STO)

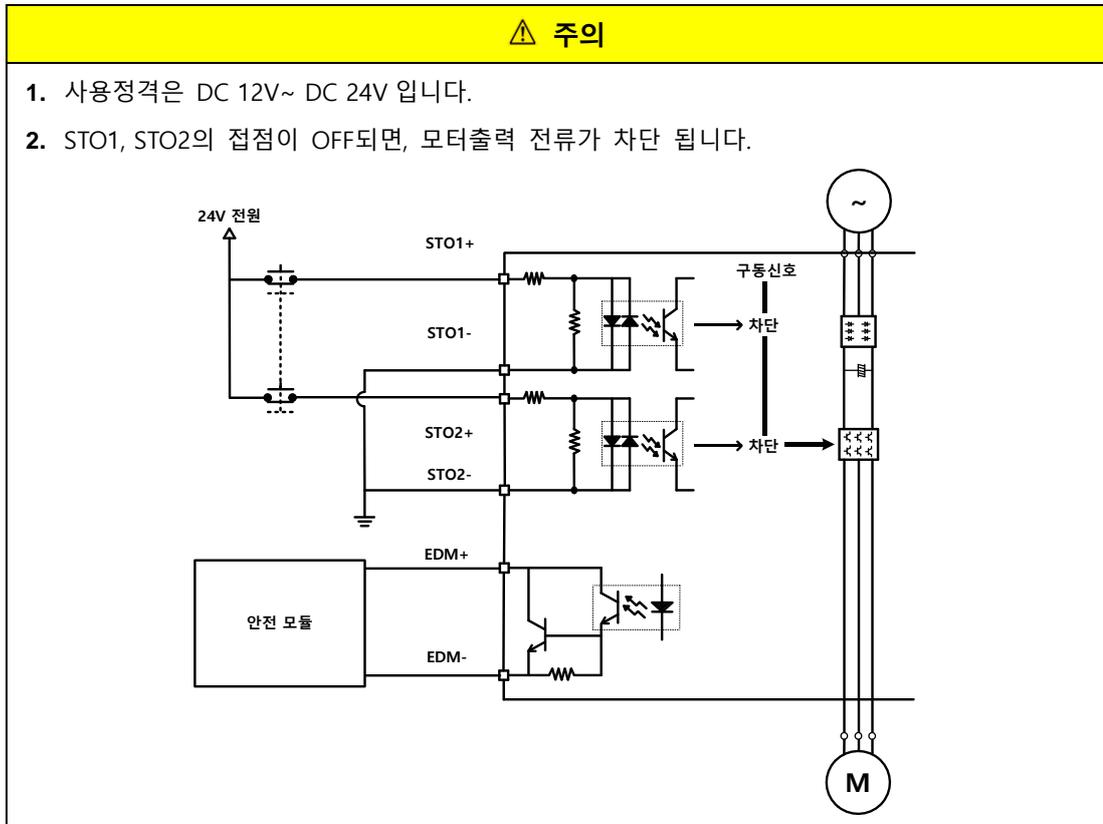
■ 2069577-1(Tyco Electronics)



3.7.1 안전 기능용 신호의 명칭과 기능

핀 번호	명칭	기능
1	+12V	Bypass 배선용
2	-12V	
3	STO1-	DC 24V GND
4	STO1+	신호 OFF시 모터에 인가되는 전류(토크)를 차단
5	STO2-	DC 24V GND
6	STO2+	신호 OFF시 모터에 인가되는 전류(토크)를 차단
7	EDM+	안전 기능용 입력신호의 상태를 확인하기 위한 모니터 출력 신호
8	EDM-	

3.7.2 안전 기능용 신호의 결선 예

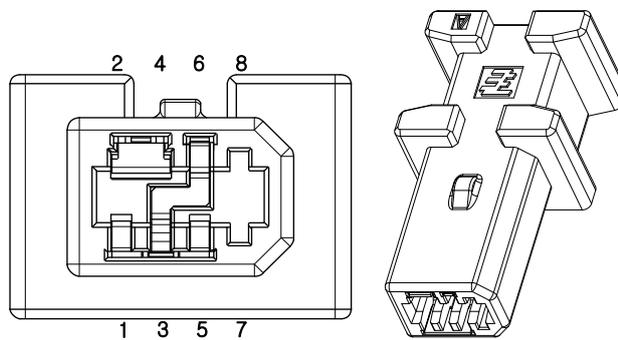


3.7.3 안전 기능용 신호 Bypass 결선 방법

본 드라이브에서는 사용자의 편의를 위하여 STO 기능을 사용하지 않는 경우, Bypass 결선이 내장된 Mini I/O By-pass 커넥터를 제공하고 있으며, Mini I/O Plug 커넥터를 사용할시에는 아래의 설명과 같이 커넥터에 결선을 하여 Bypass 기능을 사용할 수 있습니다.

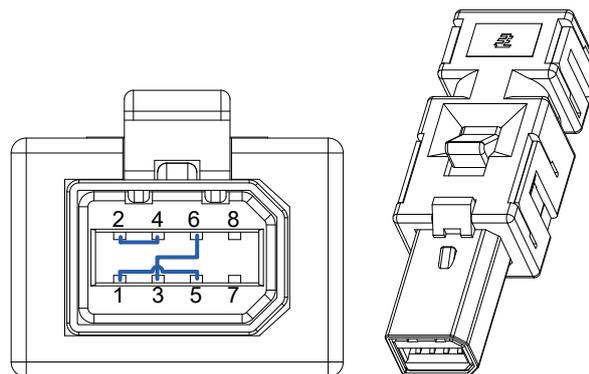
Mini I/O Plug 커넥터의 배선을 아래 그림과 같이 +12V 를 STO2-에 연결, -12V 를 STO1+에 연결, STO1-를 STO2+에 연결하여 안전 기능용 신호를 Bypass 하여 사용할 수 있습니다. 이 전원(+12V,-12V)은 본 용도 이외에는 절대 사용하지 마십시오.

■ Mini I/O By-pass 커넥터



1971153-1(Tyco Electronics)

■ Mini I/O Plug 커넥터



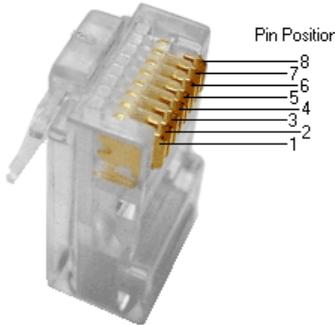
2069577-1(Tyco Electronics)

3.8 EtherCAT 통신 신호의 배선

3.8.1 EtherCAT 통신 신호의 명칭과 기능

■ EtherCAT IN, EtherCAT OUT 커넥터

핀 번호	신호명	선 색상
1	TX/RX0 +	White/Orange 
2	TX/RX0 -	Orange 
3	TX/RX1+	White/Green 
4	TX/RX2 -	Blue 
5	TX/RX2 +	White/Blue 
6	TX/RX1 -	Green 
7	TX/RX3 +	White/Brown 
8	TX/RX3 -	Brown 
Plate		Shield

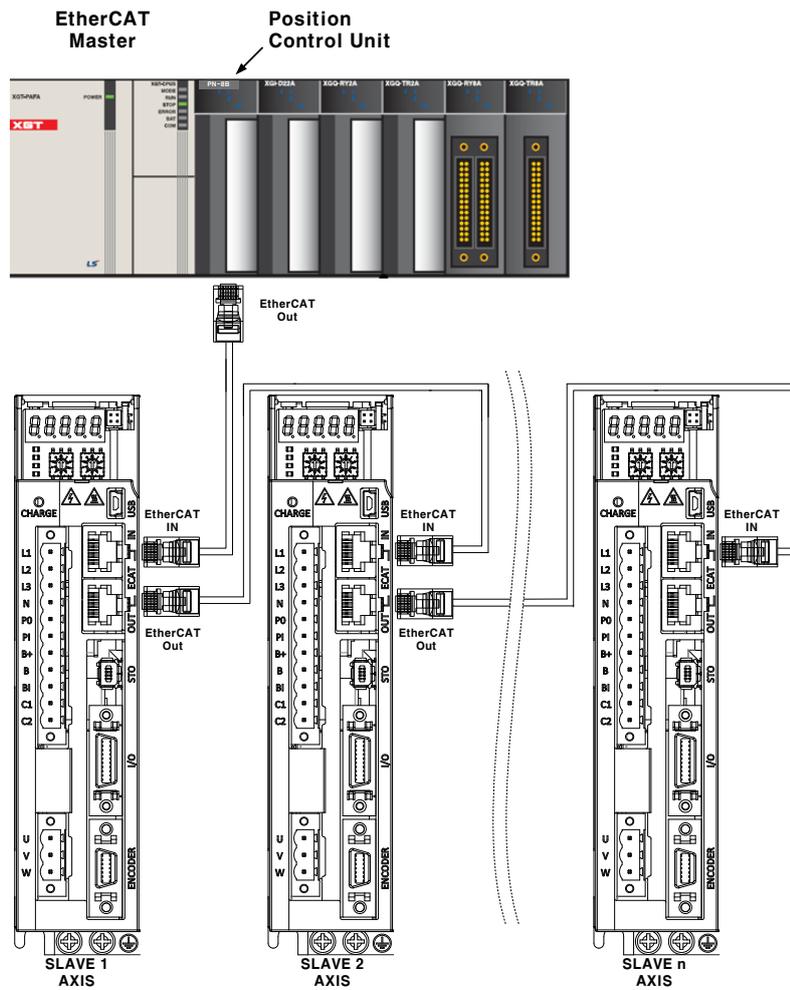


주1) EtherCAT 은 1,2,3,6 번 신호만 사용합니다.

3.8.2 드라이브 접속 예

다음 그림은 EtherCAT 통신을 이용하여 마스터와 슬레이브간의 연결을 나타냅니다. 기본적인 Line 형태의 토폴로지에 의한 연결 예입니다.

⚠ 노이즈의 유입이 많은 환경에서는 EtherCAT 케이블 양단에 페라이트코어를 장착 바랍니다.



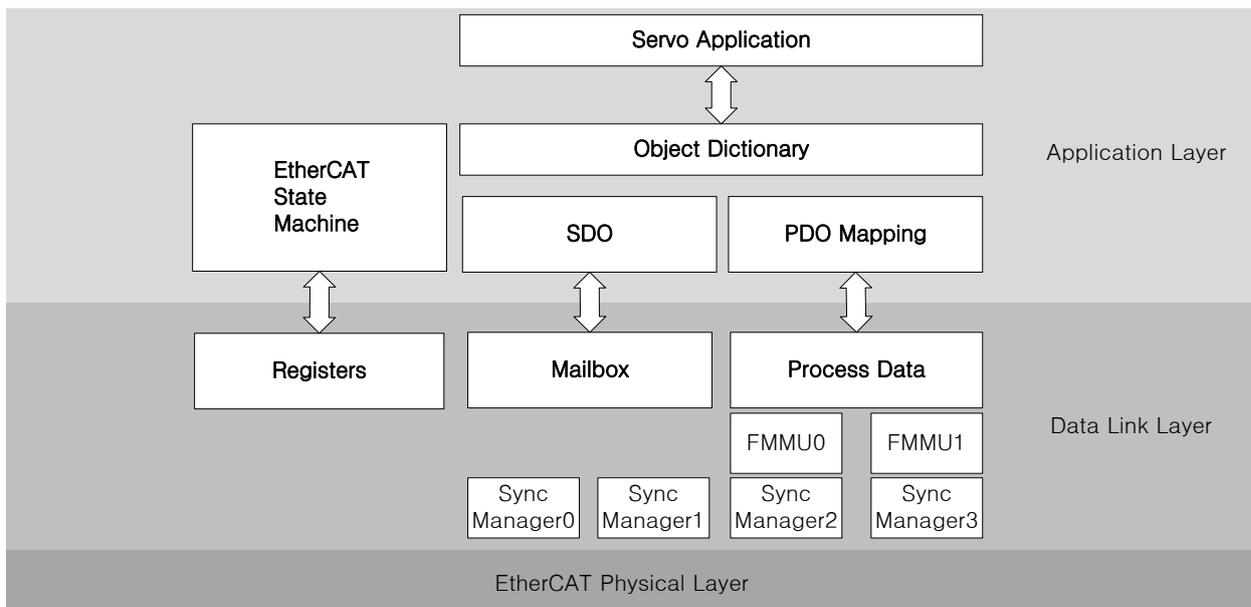
4. EtherCAT 통신

EtherCAT 은 Ethernet for Control Automation Technology 의 약자로서, 독일의 BECKHOFF 사에서 개발된 Real-Time Ethernet 을 사용한 마스터와 슬레이브간 통신방식을 말하며, ETG(EtherCAT Technology Group)에서 관리되고 있습니다.

EtherCAT 통신의 기본 개념은 마스터로부터 송신된 DataFrame 이 슬레이브를 통과할 때 슬레이브는 송신 Data 를 받음과 동시에 DataFrame 에 수신 Data 를 전달하는 것 입니다.

EtherCAT 은 IEEE802.3 에 준한 표준 Ethernet 프레임을 사용합니다. 따라서 100BASE-TX 의 Ethernet 을 기반으로 하여 케이블 길이는 최대 100m, 최대 65535 노드까지 접속가능 합니다. 또한 별도의 Ethernet Switch 를 사용할 경우, 일반적으로 사용되는 TCP/IP 와 상호접속도 가능합니다.

4.1 CANopen over EtherCAT 의 구조

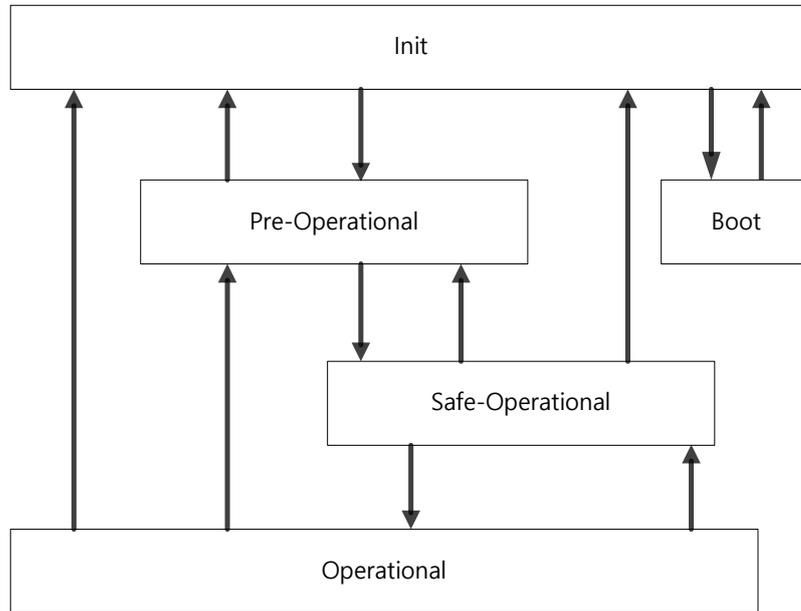


본 드라이브는 CiA 402 드라이브 프로파일을 지원합니다. 어플리케이션 계층의 Object Dictionary 에는 어플리케이션 데이터 및 프로세스 데이터 인터페이스와 어플리케이션 데이터간의 PDO(Process Data Object) 매핑 정보가 포함되어 있습니다.

PDO 는 자유롭게 매핑이 가능하며, 프로세스 데이터의 내용은 PDO 매핑에 의해 정의됩니다.

프로세스 데이터 통신에 의해 PDO 에 매핑된 데이터가 정해진 주기에 맞춰 상위기와 슬레이브간에 교환(읽기, 쓰기)되며, 메일박스 통신은 비주기적으로 이루어지며 Object Dictionary 에 정의된 모든 파라미터에 접근이 가능합니다.

4.1.1 EtherCAT State Machine

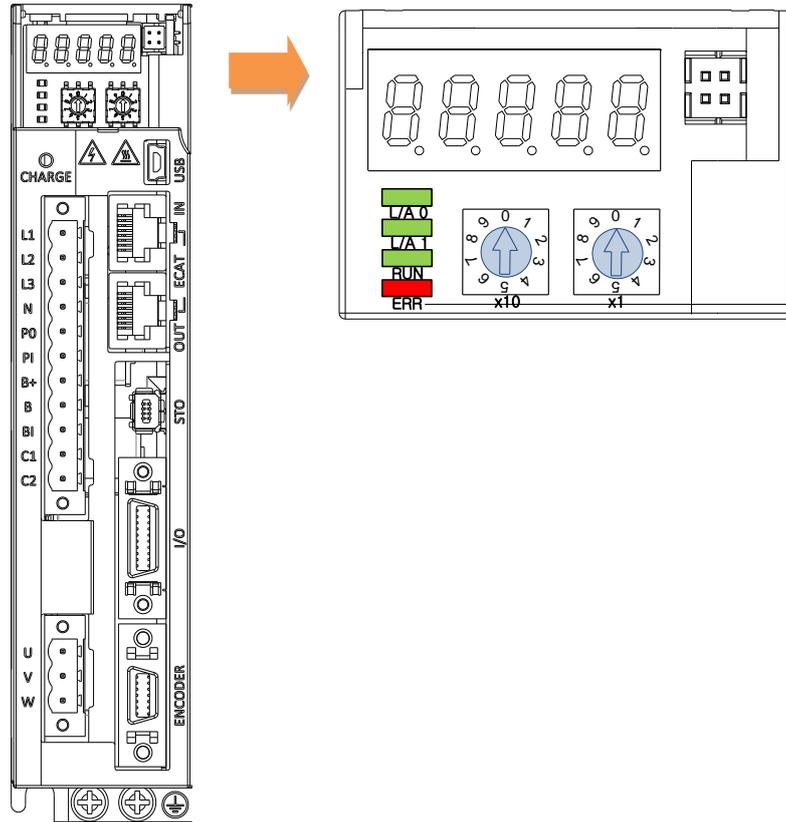


EtherCAT 드라이브는 위와 같은 5 개의 상태를 가지며 상태의 천이는 상위기(마스터)에 의해서 이루어집니다.

상 태	설 명
Boot	펌웨어 업데이트를 위한 상태입니다. FoE(File access over EtherCAT) 프로토콜을 이용한 메일박스 통신만 가능합니다. Init 상태에서만 Boot 상태로 천이할 수 있습니다.
Init	통신상태를 초기화 합니다. 메일박스 통신 및 프로세스 데이터 통신을 할 수 없습니다.
Pre-Operational	메일박스 통신이 가능합니다.
Safe-Operational	메일박스 통신 및 PDO 송신이 가능합니다. PDO 수신은 가능하지 않습니다. 드라이브의 프로세스 데이터를 상위기로 전달이 가능합니다.
Operational	메일박스 통신 및 PDO의 송수신이 가능합니다. 드라이브와 상위기간 프로세스 데이터의 정상적인 교환이 가능한 상태이며 정상적으로 드라이브 운전이 가능합니다.

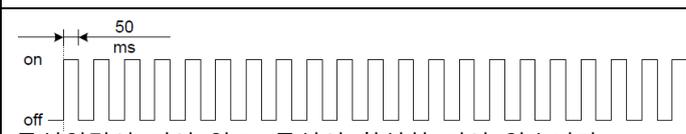
4.2 상태 LED

본 드라이브의 EtherCAT 포트에는 EtherCAT 통신상태와 에러상태를 표시하기 위한 LED가 아래 그림과 같이 장착되어 있습니다. LED는 L/A0, L/A1, RUN의 녹색 LED 3개와 빨간색의 ERR LED 1개로 구성되어 있습니다.



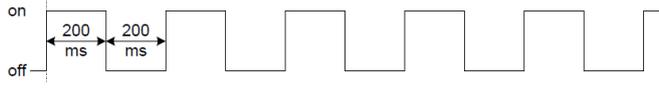
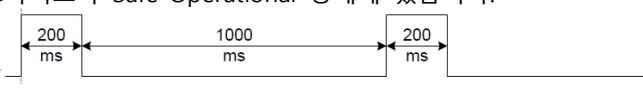
■ L/A0, L/A1 (Link Activity) LED

L/A0 LED는 EtherCAT IN 통신포트의 상태를, L/A1 LED는 EtherCAT OUT 통신포트의 상태를 나타내며 각 LED의 표시에 따른 내용은 아래표와 같습니다.

LED 상태	설명
OFF	통신연결이 되어 있지 않습니다.
Flickering	 <p>통신연결이 되어 있고, 통신이 활성화 되어 있습니다.</p>
ON	통신연결은 되어 있으나, 통신은 활성화 되어 있지 않습니다.

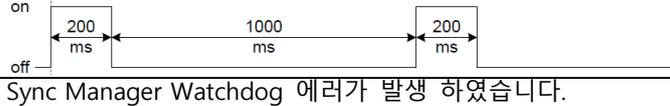
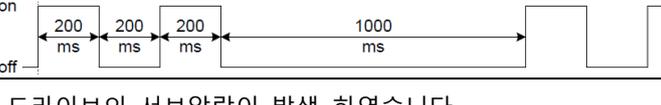
■ RUN LED

RUN LED 는 드라이브가 EtherCAT State Machine 의 어느상태에 있는지를 나타냅니다.

LED 상태	설명
OFF	드라이브가 Init 상태에 있습니다.
Blinking	드라이브가 Pre-Operational 상태에 있습니다. 
Single Flash	드라이브가 Safe-Operational 상태에 있습니다. 
ON	드라이브가 Operational 상태에 있습니다.

■ ERR LED

ERR LED 는 EtherCAT 통신의 에러상태를 나타내며 LED 의 표시에 따른 내용은 아래표와 같습니다.

LED 상태	설명
OFF	EtherCAT 통신이 에러가 없는 정상상태 입니다.
Blinking	현재 상태에서 가능하지 않는 설정 혹은 상태전이 명령을 EtherCAT 마스터로부터 받았습니다. 
Single Flash	DC PLL Sync 에러가 발생 하였습니다. 
Double Flash	Sync Manager Watchdog 에러가 발생 하였습니다. 
ON	드라이브의 서보알람이 발생 하였습니다.

4.3 Data Type

본 매뉴얼에서 사용되는 Data Type 의 종류와 범위는 아래표와 같습니다.

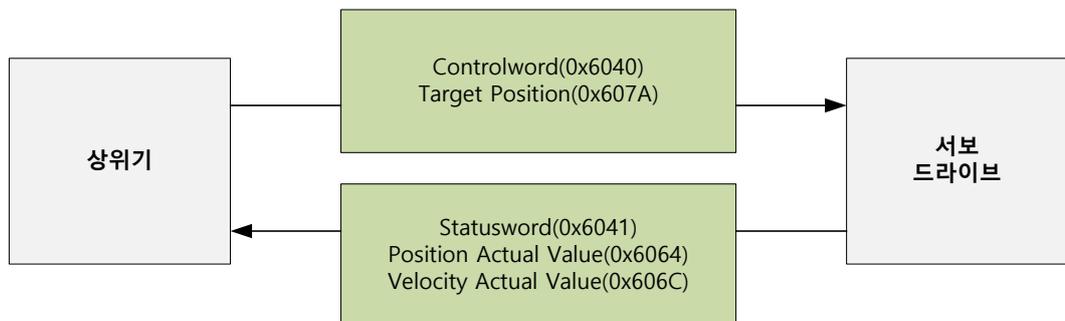
코드	설명	범위
SINT	Signed 8비트	-128 ~127
USINT	Unsigned 8비트	0 ~ 255
INT	Signed 16비트	-32768 ~ 32767
UINT	Unsigned 16비트	0 ~ 65535
DINT	Signed 32비트	-2147483648 ~ 2147483647
UDINT	Unsigned 32비트	0 ~ 4294967295
FP32	Float 32비트	단정도(Single Precision) 부동 소수점
STRING	String Value	

4.4 PDO 할당

EtherCAT 에서 실시간 데이터 전송은 PDO (Process Data Object)를 통하여 이루어집니다. PDO 에는 상위 제어기로부터 전송되는 데이터를 수신하는 RxPDO 와 드라이브에서 상위 제어기로 데이터를 송신하는 TxPDO 가 있습니다.

본 드라이브에서는 RxPDO 의 할당을 위해 0x1600 ~ 0x1603 을, TxPDO 의 할당을 위해 0x1A00 ~ 0x1A03 의 오브젝트를 사용하고 있으며 각각의 PDO 에는 최대 10 개의 오브젝트를 할당할 수 있습니다. PDO 에 할당가능의 여부는 각 오브젝트의 PDO 할당 속성에서 확인할 수 있습니다.

다음은 PDO 할당에 관한 예시입니다.



RxPDO(0x1600)로 Controlword 및 Target Position 을 할당 할 때의 예입니다.

Index	SubIndex	Name	Data Type
0x6040	0x00	Controlword	UINT
0x607A	0x00	목표 위치(Target Position)	DINT

RxPDO(0x1600)의 설정값은 아래와 같습니다.



SubIndex	설정값		
0	0x02(2개 할당)		
	Bit 31~16(Index)	Bit 15~8(Sub index)	Bit 7~0(Bit size)
1	0x6040	0x00	0x10
2	0x607A	0x00	0x20

TxPDO(0x1A00)로 Statusword, Position Actual Value, Velocity Actual Value 를 할당 할 때의 예입니다.

Index	SubIndex	Name	Data Type
0x6041	0x00	Statusword	UINT
0x6064	0x00	실제 위치값(Position Actual Value)	DINT
0x606C	0x00	실제 속도값(Velocity Actual Value)	DINT

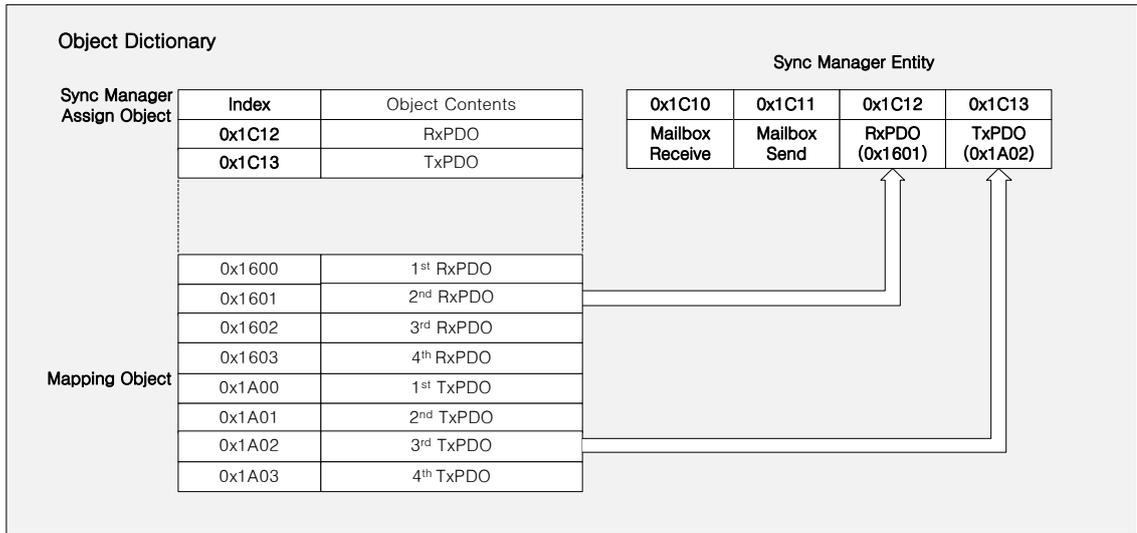
TxPDO(0x1A00)의 설정값은 아래와 같습니다.



SubIndex	설정값		
0	0x03(3개 할당)		
	Bit 31~16(Index)	Bit 15~8(Sub index)	Bit 7~0(Bit size)
1	0x6041	0x00	0x10
2	0x6064	0x00	0x20
3	0x606C	0x00	0x20

Sync Manager 는 여러 개의 PDO 로 구성할 수 있습니다. Sync Manager PDO Assign Object (RxPDO:0x1C12, TxPDO:0x1C13)는 SyncManger 와 PDO 간의 관계를 나타냅니다.

다음 그림은 SyncManager PDO 매핑의 예를 나타냅니다.



■ PDO의 매핑

다음의 표들은 기본적으로 설정되어있는 PDO 매핑입니다. 이 설정은 EtherCAT Slave Information file(xml file)에 정의되어 있습니다.

1st PDO Mapping:

RxPDO (0x1600)	Controlword (0x6040)	목표토크 (0x6071)	목표위치 (0x607A)	운전모드 (0x6060)	터치프로브 기능 (0x60B8)						
TxPDO (0x1A00)	Statusword (0x6041)	실제토크값 (0x6077)	실제위치값 (0x6064)	위치오차 실제값 (0x60F4)	디지털입력 (0x60FD)	운전모드 표시 (0x6061)	명령 속도 (0x2601)	운전 속도 (0x2600)	터치프로브 상태 (0x60B9)	터치프로브1 정방향위치값 (0x60BA)	

2nd PDO Mapping:

RxPDO (0x1601)	Controlword (0x6040)	제어 모드 (0x6060)	목표 속도 (0x60FF)	디지털 출력 (0x60FE)	Open Loop Control Mode Theta Count (0x2083)	Controlword for LMS (0x261F)	Target SC Integral term for LMS (0x2622)
TxPDO (0x1A01)	Statusword (0x6041)	제어 모드 표시 (0x6061)	실제 위치값 (0x6064)	디지털 입력 (0x60FD)	Statusword for LMS (0x2620)	Current SC Integral term for LMS (0x2621)	무버 ID (0x2623)

3rd PDO Mapping:

RxPDO (0x1602)	Controlword (0x6040)	목표속도 (0x60FF)	터치프로브 기능 (0x60B8)	디지털출력 (0x60FE)	
TxPDO (0x1A02)	Statusword (0x6041)	실제 위치값 (0x6064)	터치프로브 상태 (0x60B9)	터치프로브1 정방향위치값 (0x60BA)	디지털입력 (0x60FD)

4th PDO Mapping:

RxPDO (0x1603)	Controlword (0x6040)	목표토크 (0x6071)	터치프로브 기능 (0x60B8)	디지털출력 (0x60FE)	
TxPDO (0x1A03)	Statusword (0x6041)	실제위치값 (0x6064)	터치프로브 상태 (0x60B9)	터치프로브1 정방향위치값 (0x60BA)	디지털입력 (0x60FD)

4.5 DC(Distributed Clock)에 의한 동기

EtherCAT 통신에서는 동기를 위해 DC(Distributed Clock)가 사용됩니다. 마스터와 슬레이브는 Reference Clock(System time)을 공유하여 동기되며, 슬레이브는 Reference Clock에 의해 발생된 Sync0 이벤트를 이용하여 어플리케이션을 동기화합니다.

본 드라이브에서는 다음과 같은 동기모드들이 있으며 Sync Control 레지스터에 의해 모드변경이 가능합니다.

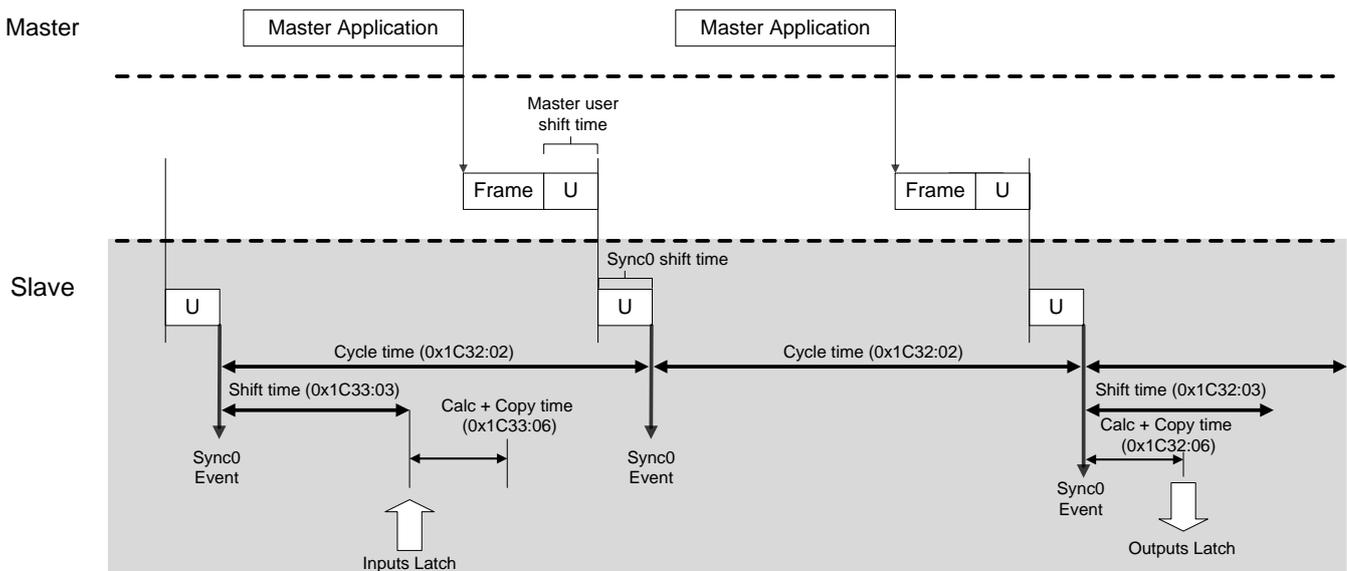
(1) Free-run 모드:

Free-run 모드에서는 통신사이클 및 마스터 사이클과는 별개로 각각의 사이클로 운전합니다. 마스터의 송신 주기가 일정하지 않은 경우 서보는 타이밍 차이로 인하여 이전의 증분값을 재계산하게 되어 구동중 소음이 발생할 수 있습니다.

표준 OS Ver0.95 이후 버전부터는 SM Sync 기능으로 적용되어 있으며 Free-run 사용시 마스터의 송신주기가 틀어져도 모터의 소음은 발생하지 않습니다. 하지만 지속적으로 매 사이클의 송신주기 오차가 누적될 수 있으므로 Free-run 모드사용시 누적시간 오차에 대해 반드시 주의하시기 바랍니다.

(2) DC Synchronous 모드:

DC Synchronous 모드에서 드라이브는 EtherCAT 마스터의 Sync0 이벤트에 의해 동기화 됩니다. 정밀한 동기제어를 위해서는 본 모드를 사용하여 주십시오.



4.6 비상 메시지

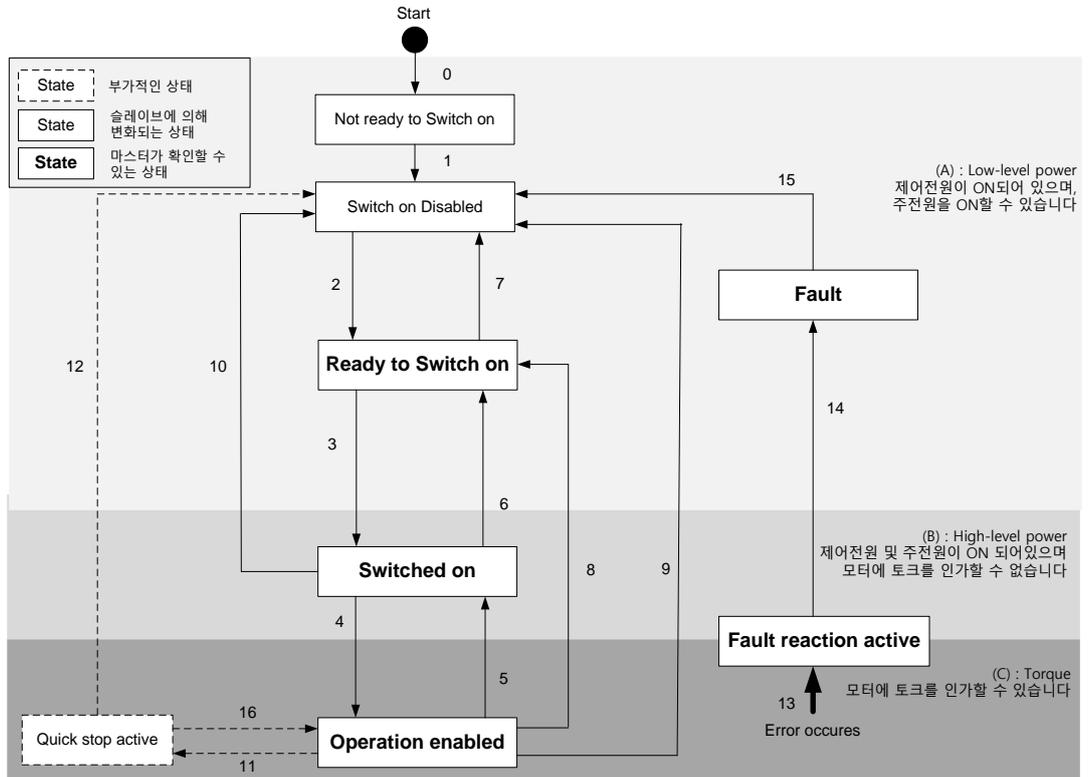
비상 메시지는 드라이브의 서보 알람 발생 시에 메일박스 통신에 의해 마스터로 전해집니다. 통신 이상 시에는 비상 메시지가 송신되지 않을 수 있습니다.

비상 메시지는 8 바이트 데이터로 구성되어 있습니다.

Byte	0	1	2	3	4	5	6	7
내용	비상 에러코드 (0xFF00)		에러 레지스터 (0x1001)	Reserved	제조업체 고유필드			
					서보 알람 코드		Reserved	

5. CiA402 Drive Profile

5.1 State machine



상 태	설 명
Not ready to switch on	제어전원이 투입되어 초기화 중인 상태입니다.
Switch on disabled	초기화가 완료된 상태이나 주전원은 투입할 수 없는 상태입니다.
Ready to switch on	주전원을 투입할 수 있는 상태이며 드라이브 기능은 비활성화 상태입니다.
Switched on	주전원이 투입된 상태이며 드라이브 기능은 비활성화 상태입니다.
Operation enabled	드라이브 기능이 활성화된 상태이며 서보온 된 상태입니다.
Quick Stop active	Quick stop 기능이 수행되고 있는 상태입니다.
Fault reaction active	서보 알람이 발생하여 관련된 시퀀스가 처리되고 있는 상태입니다.
Fault	서보 알람 상태입니다.

■ State Machine 제어 명령

State Machine의 상태 이동은 아래표에 나타난 것처럼 Controlword(0x6040)의 비트 설정의 조합에 의해서 가능합니다.

명령	bits of the Controlword (0x6040)					State machine 이동
	비트7	비트3	비트2	비트 1	비트 0	
Shutdown	x	x	1	1	0	2, 6, 8
Switch on	x	0	1	1	1	3
Switch on + Enable operation	x	1	1	1	1	3 + 4
Disable voltage	x	x	x	0	x	7, 9, 10,12
Quick stop	x	x	0	1	x	7, 10,11
Disable operation	x	0	1	1	1	5
Enable operation	x	1	1	1	1	4, 16
Fault reset	0 → 1	x	x	x	x	15

■ Statusword (0x6041)의 각 비트 이름

Status Machine의 상태는 아래표에 나타난 것처럼 Statusword(0x6041)의 비트 조합에 의해서 확인할 수 있습니다.

명령	bits of the Statusword (0x6041)						
	비트6	비트5	비트 4	비트 3	비트 2	비트 1	비트 0
Not ready to switch on	0	0	x	0	0	0	0
Switch on disabled	1	1	x	0	0	0	0
Ready to switch on	0	1	x	0	0	0	1
Switched on	0	1	x	0	0	1	1
Operation enabled	0	1	x	0	1	1	1
Fault reaction active	0	1	x	1	1	1	1
Fault	0	1	x	1	0	0	0

비트 No	Data Description	Note
0	Ready to switch on	상세 설명은 10.3 CiA402 Objects 참조
1	Switched on	
2	Operation enabled	
3	Fault	
4	Voltage enabled	
5	Quick stop	

6	Switched on disabled	
7	Warning	
8	-	
9	Remote	
10	Target reached	
11	Internal limit active	
12	Operation mode specific	
13		
14	ABS position valid	
15	Procedure busy	

5.2 운전 모드

본 드라이브는 다음과 같은 운전모드(0x6060)를 지원합니다.

- Profile Position Mode(PP)
- Homing Mode(HM)
- Profile Velocity Mode(PV)
- Profile Torque Mode(PT)
- Cyclic Synchronous Position Mode(CSP)
- Cyclic Synchronous Velocity Mode(CSV)
- Cyclic Synchronous Torque Mode(CST)
- Manufacturer Specific Mode (LSMMT Drive Only)
 - Open Loop Control Mode
 - LMS Profile I/O Mode

각 모드 별로 지원되는 드라이브 기능은 아래 표에서 확인 할 수 있습니다.

기능	운전 모드			
	CSP PP	CSV PV	CST PT	HM
전자 기어	O	O	O	O
속도 피드포워드	O	X	X	OX
토크 피드포워드	O	O	X	O
위치명령 필터	O	X	X	OX
실시간 게인조정	O	O	O	O
노치필터	O	O	O	O
외란관측기	O	O	X	O

주1) HM 모드의 경우 내부적으로 제어모드가 전환되므로 운전 상황에 따라 속도 피드포워드 및 위치 명령 필터의 기능이 적용 혹은 미적용이 될 수 있습니다.

■ 관련 오브젝트

Index	Sub Index	이름	변수형식	접근성	PDO 할당	단위
0x6060	-	운전모드 (Modes of Operation)	SNIT	RW	Yes	-
0x6061	-	운전모드 표시 (Modes of Operation Display)	SNIT	RO	Yes	-
0x6502	-	지원 드라이브 모드 (Supported Drive Modes)	UDINT	RO	No	-

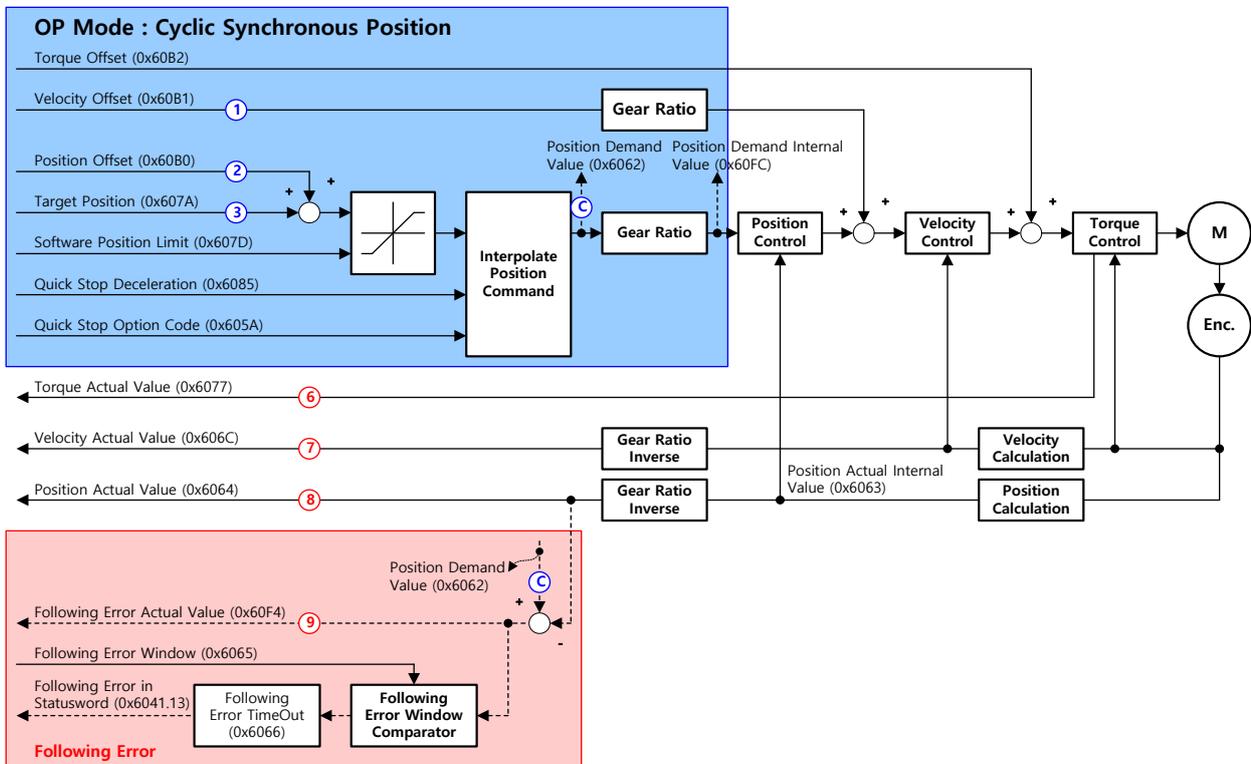
5.3 위치 제어 모드

5.3.1 Cyclic Synchronous Position Mode

Cyclic Synchronous Position(CSP) 모드는 상위기로부터 PDO 업데이트 주기마다 갱신되는 목표 위치(0x607A)를 수신하여 위치를 제어하는 모드입니다.

이 모드에서는 상위기는 속도 피드포워드에 해당하는 속도 오프셋(0x60B1) 및 토크 피드포워드에 해당하는 토크 오프셋(0x60B2)을 계산하여 드라이브로 전달할 수 있습니다.

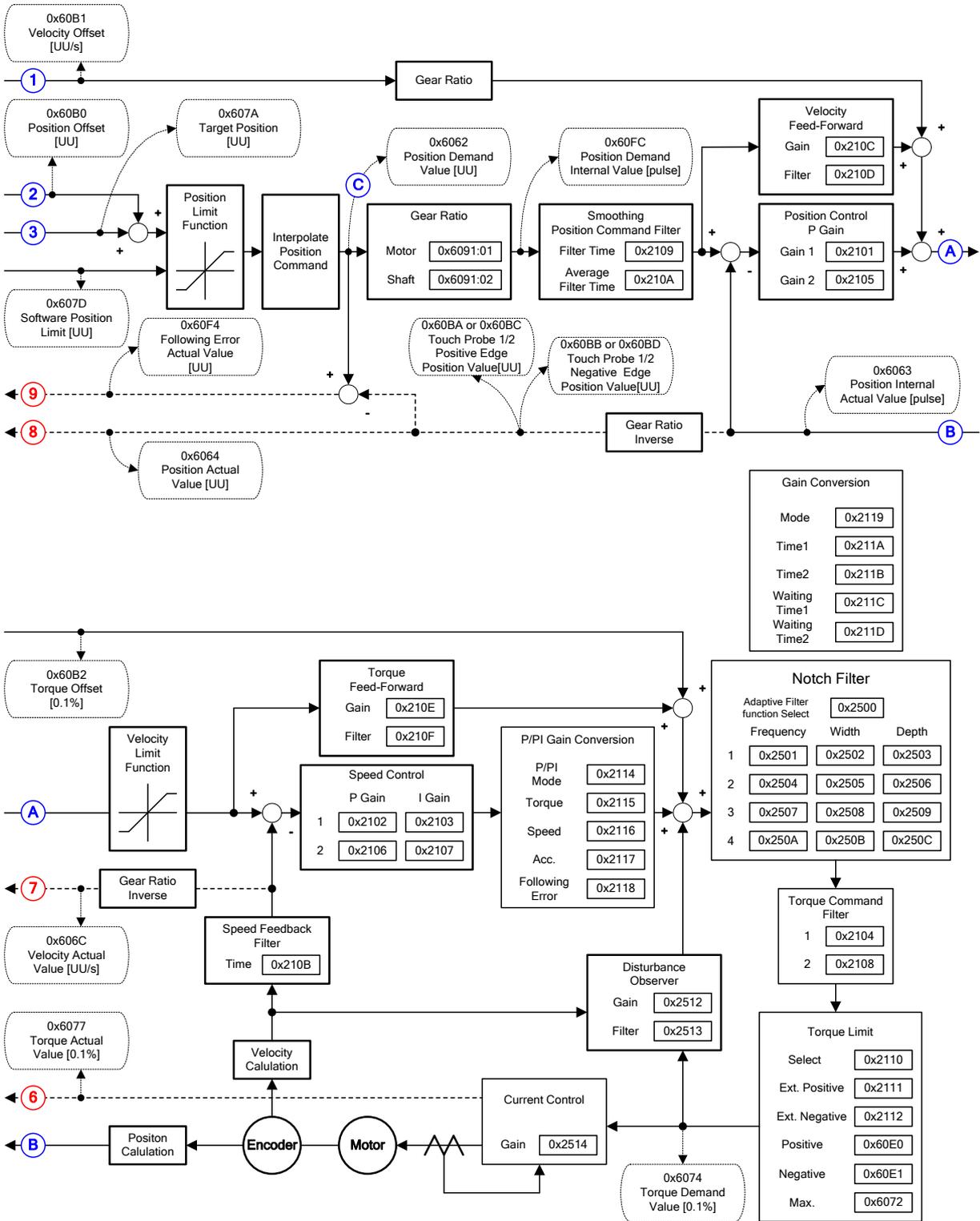
CSP 모드의 블록 다이어그램은 아래와 같습니다.



■ 관련 오브젝트

Index	Sub Index	이름	변수형식	접근성	PDO 할당	단위
0x6040	-	컨트롤 워드 Controlword	UINT	RW	Yes	-
0x6041	-	스테이터스 워드 Statusword	UINT	RO	Yes	-
0x607A	-	목표 위치 Target Position	DINT	RW	Yes	UU
0x607D	-	소프트웨어 위치 제한 Software Position Limit	-	-	-	-
	0	항목의 개수 Number of entries	USINT	RO	No	-
	1	최소 위치 제한값 Min position limit	DINT	RW	No	UU
	2	최대 위치 제한값 Max position limit	DINT	RW	No	UU
0x6084	-	프로파일 감속도 Profile Deceleration	UDINT	RW	No	UU/s ²
0x6085	-	Quick Stop 감속도 Quick Stop Deceleration	UDINT	RW	No	UU/s ²
0x60B0	-	위치 오프셋 Position Offset	DINT	RW	Yes	UU
0x60B1	-	속도 오프셋 Velocity Offset	DINT	RW	Yes	UU/s
0x60B2	-	토크 오프셋 Torque Offset	INT	RW	Yes	0.1%
0x6062	-	요구 위치값 Position Demand Value	DINT	RO	Yes	UU
0x60FC	-	내부 요구 위치값 Position Demand Internal Value	DINT	RO	Yes	pulse
0x606C	-	실제 속도값 Velocity Actual Value	DINT	RO	Yes	UU/s
0x606D	-	속도 도달범위 Velocity Window	UINT	RW	No	UU/s
0x606E	-	속도 도달시간 Velocity Window Time	UINT	RW	No	ms
0x6077	-	실제 토크값 Torque Actual Value	INT	RO	Yes	0.1%
0x606C	-	실제 속도값 Velocity Actual Value	DINT	RO	Yes	UU/s
0x6064	-	실제 위치값 Position Actual Value	DINT	RO	Yes	UU
0x6063	-	내부 실제 위치값 Position Actual Internal Value	DINT	RO	Yes	pulse

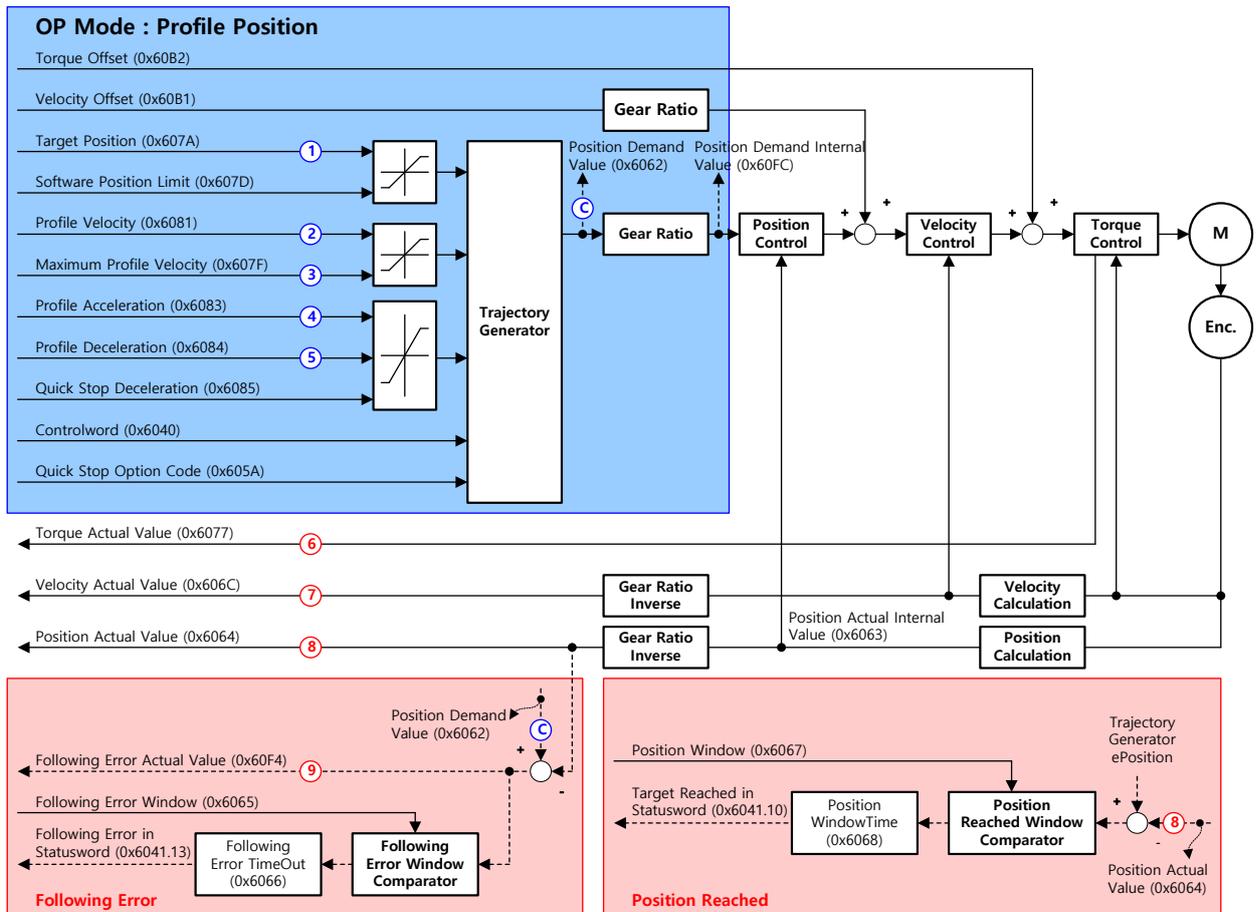
■ CSP 모드의 내부 블록도



5.3.2 Profile Position Mode

Profile Position(PP) 모드는 상위기로부터 PDO 업데이트 주기마다 갱신되는 목표 위치를 수신하는 CSP 모드와는 다르게 프로파일 속도(0x6081)와 프로파일 가속도(0x6083) 및 프로파일 감속도(0x6084)를 이용하여 드라이브 내부적으로 위치 프로파일을 생성하여 목표 위치(0x607A)까지 운전하는 위치제어 모드입니다.

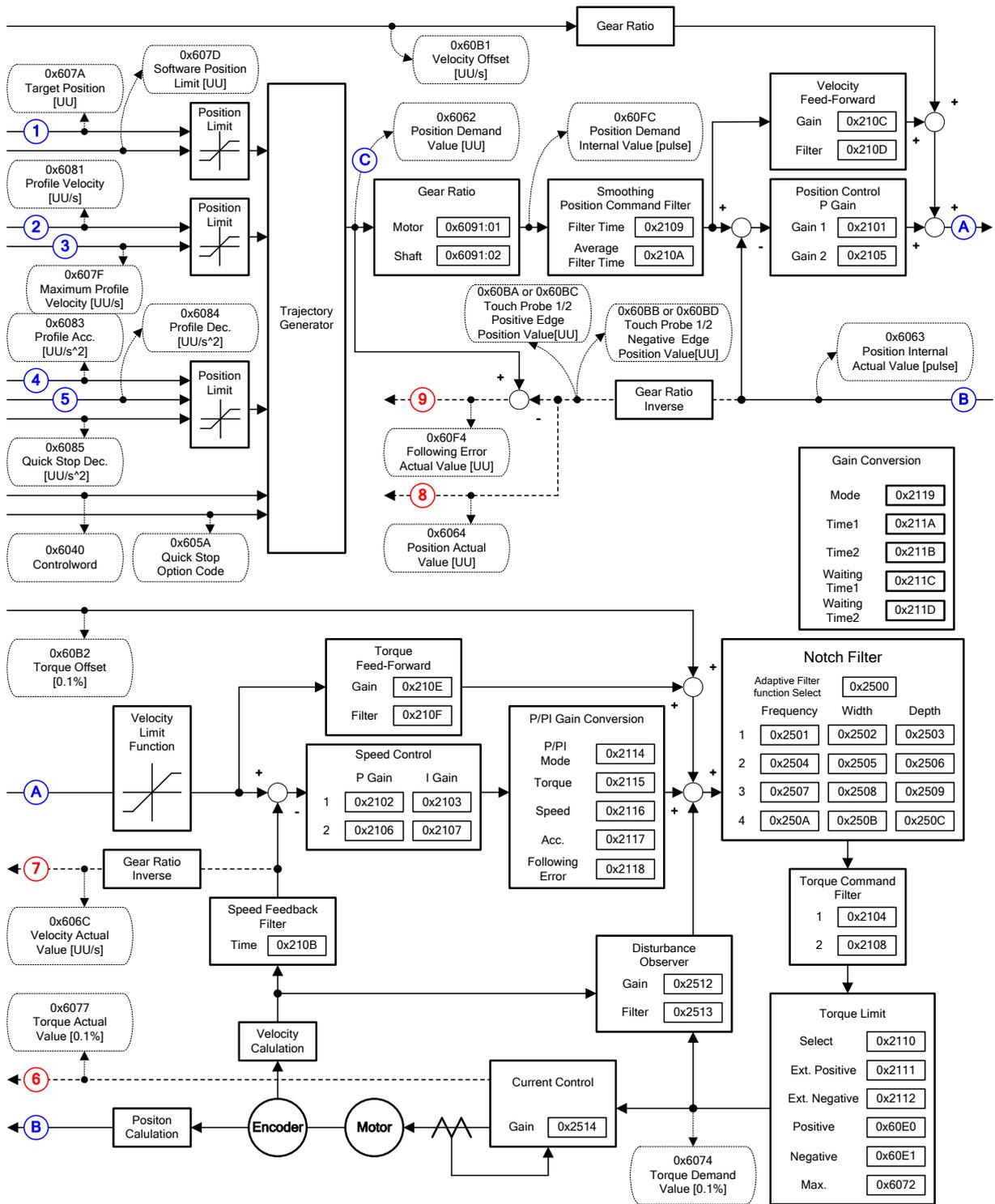
PP 모드의 블록 다이어그램은 아래와 같습니다.



■ 관련 오브젝트

Index	Sub Index	이름	변수형식	접근성	PDO 할당	단위
0x6040	-	컨트롤 워드 Controlword	UINT	RW	Yes	-
0x6041	-	스테이터스 워드 Statusword	UINT	RO	Yes	-
0x607A	-	목표 위치 Target Position	DINT	RW	Yes	UU
0x607D	-	소프트웨어 위치 제한 Software Position Limit	-	-	-	-
	0	항목의 개수 Number of entries	USINT	RO	No	-
	1	최소 위치 제한값 Min position limit	DINT	RW	No	UU
	2	최대 위치 제한값 Max position limit	DINT	RW	No	UU
0x607F	-	최대 프로파일 속도 Maximum Profile Velocity	UDINT	RW	Yes	UU/s
0x6081	-	프로파일 속도 Profile Velocity	UDINT	RW	No	UU/s
0x6083	-	프로파일 가속도 Profile Acceleration	UDINT	RW	No	UU/s ²
0x6084	-	프로파일 감속도 Profile Deceleration	UDINT	RW	No	UU/s ²
0x6085	-	Quick Stop 감속도 Quick Stop Deceleration	UDINT	RW	No	UU/s ²
0x60B1	-	속도 오프셋 Velocity Offset	DINT	RW	Yes	UU/s
0x60B2	-	토크 오프셋 Torque Offset	INT	RW	Yes	0.1%
0x6062	-	요구 위치값 Position Demand Value	DINT	RO	Yes	UU
0x60FC	-	내부 요구 위치값 Position Demand Internal Value	DINT	RO	Yes	pulse
0x606C	-	실제 속도값 Velocity Actual Value	DINT	RO	Yes	UU/s
0x606D	-	속도 도달범위 Velocity Window	UINT	RW	No	UU/s
0x606E	-	속도 도달시간 Velocity Window Time	UINT	RW	No	ms
0x6077	-	실제 토크값 Torque Actual Value	INT	RO	Yes	0.1%
0x606C	-	실제 속도값 Velocity Actual Value	DINT	RO	Yes	UU/s
0x6064	-	실제 위치값 Position Actual Value	DINT	RO	Yes	UU
0x6063	-	내부 실제 위치값 Position Actual Internal Value	DINT	RO	Yes	pulse

■ PP 모드의 내부 블록도



Profile Position 모드에서는 이동명령을 내릴 때 아래와 같은 세 가지 방식을 사용할 수 있습니다.

- Single set point

목표 위치에 정지 후 드라이브는 상위기에게 완료 신호를 보내고 새로운 명령을 받습니다.

- Change immediately

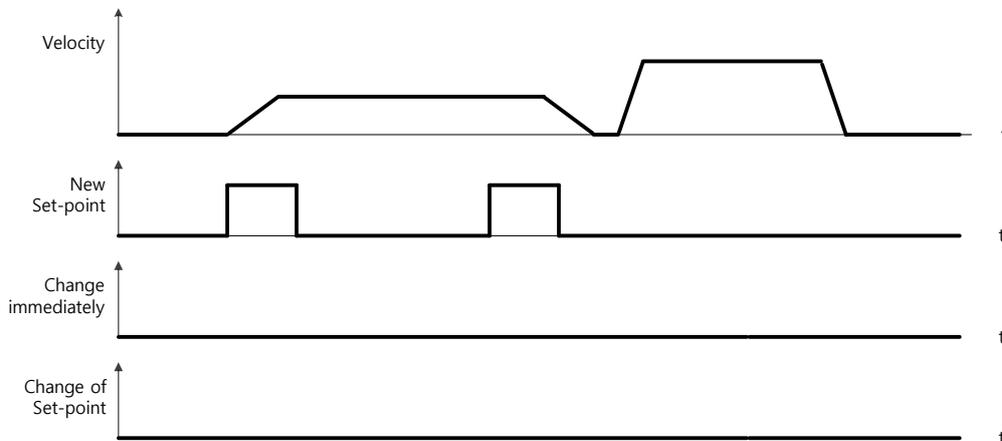
목표 위치로 운전 중 새로운 위치 지령을 받았을 때, 기존 목표 위치에 관계 없이 새로운 위치로 운전을 합니다.

- Set of Set point

목표 위치로 운전 중 새로운 위치 지령을 받았을 때, 기존 목표 위치로 운전 후 이어서 연속적으로 새로운 목표 위치로 운전합니다.

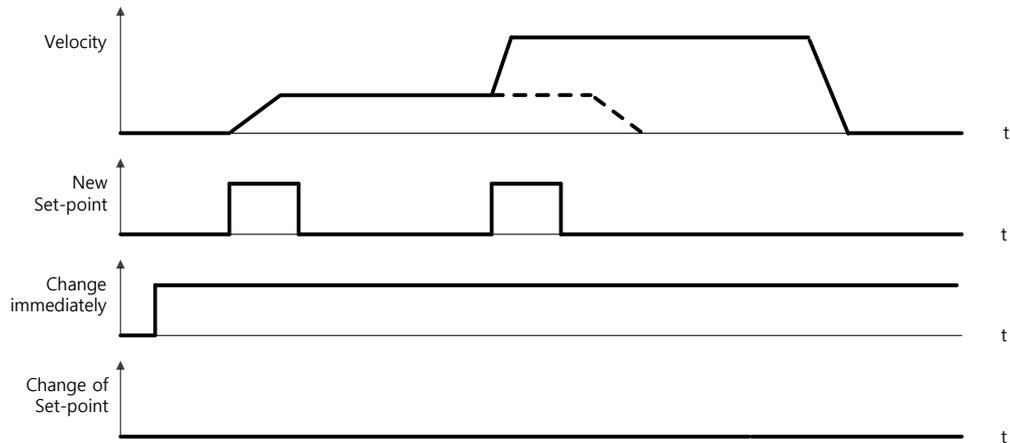
위의 세가지 방법은 New setpoint 비트(Controlword, 0x6040.4), Change set immediately 비트(Controlword,0x6040.5) 및 Change of Setpoint 비트(Controlword,0x6040.9)의 조합에 의해 설정가능 합니다.

■ Single set point 운전 절차



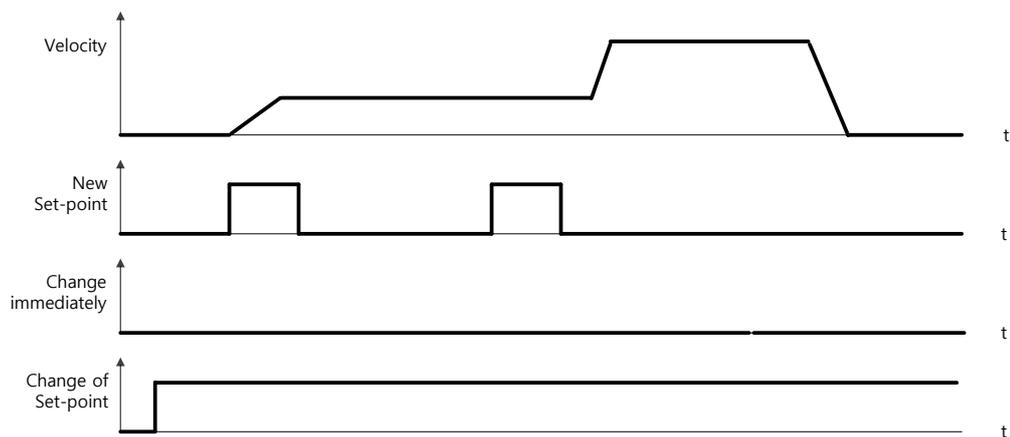
- (1) 목표 위치(0x607A)를 설정합니다.
- (2) New setpoint 비트를 "1"로, Change set immediately 비트를 "0"으로 설정하여 위치운전을 요청합니다.
- (3) 드라이브는 Target reached(Statusword, 0x6041.10) 비트로 목표 위치에 도달했음을 알리고 정지해 있거나 New set point 에 의해 새로운 위치 운전을 할 수 있습니다.

■ Change immediately 운전 절차



- (1) 목표 위치(0x607A)를 설정합니다.
- (2) New setpoint 비트를 "1"로, Change set immediately 비트를 "1"으로 설정하여 위치운전을 요청합니다.
- (3) 지난 목표 위치와 관계없이 새로운 위치(New setpoint)로 운전을 시작할 수 있습니다. 드라이브는 새로운 위치로 즉시 운전합니다.
- (4) 드라이브는 Target reached(Statusword, 0x6041.10) 비트로 목표 위치에 도달했음을 알립니다.

■ Set of Set point 운전 절차



- (1) 목표 위치(0x607A)를 설정합니다.
- (2) New setpoint 비트를 "1"로, Change of Set point 비트를 "1"으로 설정하여 위치운전을 요청합니다.
- (3) 이전 목표 위치에 도달한 후 연속적으로 새로운 위치(New setpoint)로 운전을 시작할 수 있습니다.
- (4) 드라이브는 Target reached(Statusword, 0x6041.10) 비트로 목표 위치에 도달했음을 알립니다.

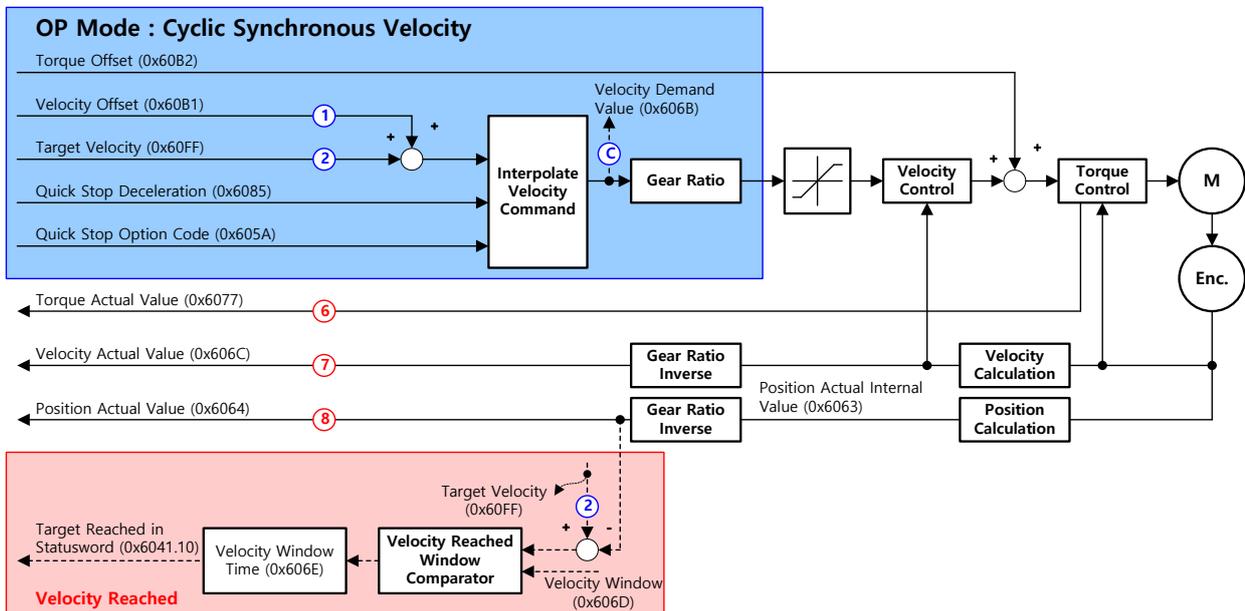
5.4 속도 제어 모드

5.4.1 Cyclic Synchronous Velocity Mode

Cyclic Synchronous Velocity(CSV) 모드는 상위기로부터 PDO 업데이트 주기마다 갱신되는 목표 속도(0x60FF)를 수신하여 속도를 제어하는 모드입니다.

이 모드에서는 상위기는 토크 피드포워드에 해당하는 토크 오프셋(0x60B2)을 계산하여 드라이브로 전달할 수 있습니다.

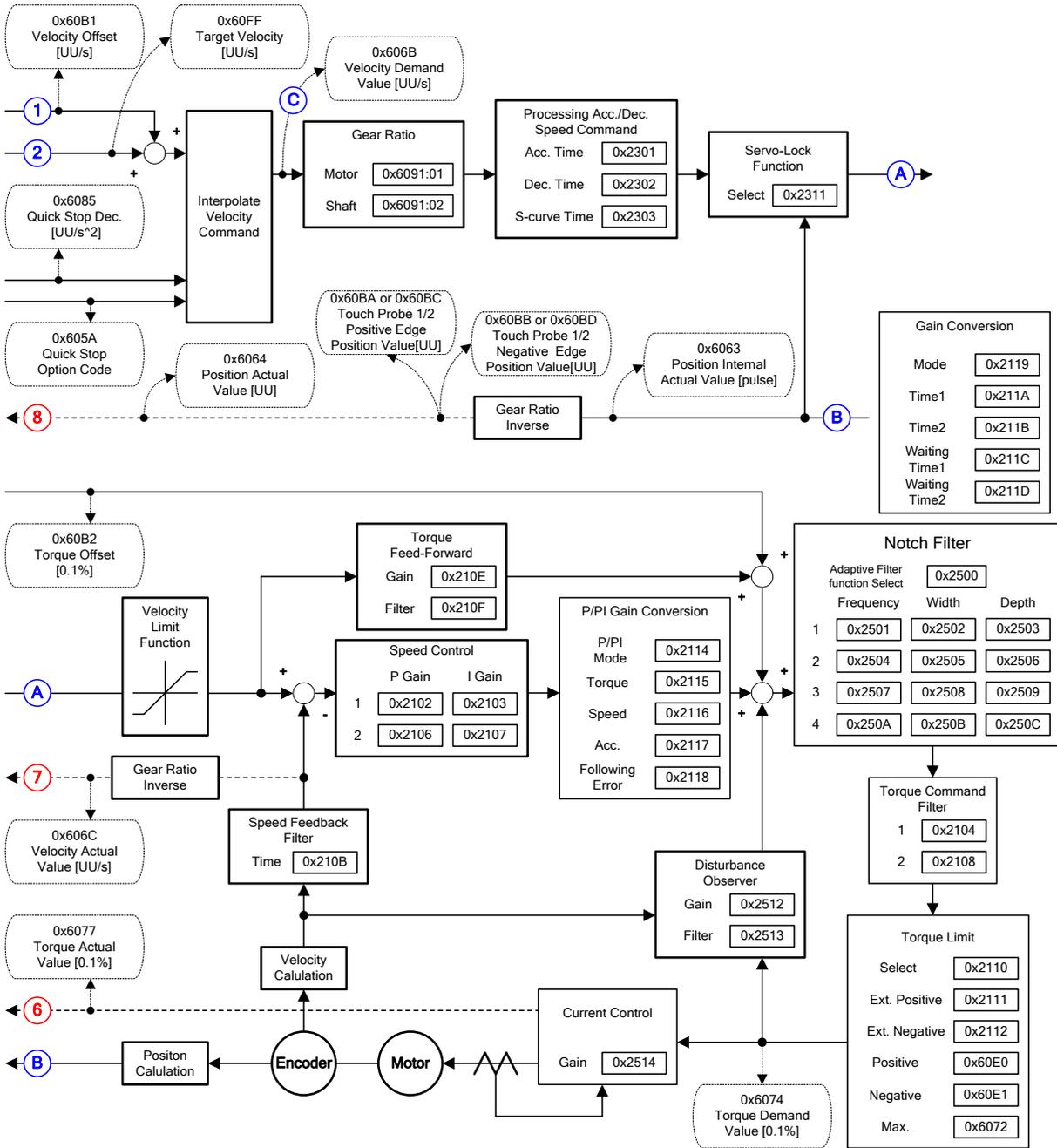
CSV 모드의 블록 다이어그램은 다음과 같습니다.



■ 관련 오브젝트

Index	Sub Index	이름	변수형식	접근성	PDO 할당	단위
0x6040	-	컨트롤 워드 Controlword	UINT	RW	Yes	-
0x6041	-	스테이터스 워드 Statusword	UINT	RO	Yes	-
0x60FF	-	목표 속도 Target Velocity	DINT	RW	Yes	UU/s
0x6084	-	프로파일 감속도 Profile Deceleration	UDINT	RW	No	UU/s ²
0x6085	-	Quick Stop 감속도 Quick Stop Deceleration	UDINT	RW	No	UU/s ²
0x60B1	-	속도 오프셋 Velocity Offset	DINT	RW	Yes	UU/s
0x60B2	-	토크 오프셋 Torque Offset	INT	RW	Yes	0.1%
0x606B	-	요구 속도값 Velocity Demand Value	DINT	RO	Yes	UU
0x606C	-	실제 속도값 Velocity Actual Value	DINT	RO	Yes	UU/s
0x606D	-	속도 도달범위 Velocity Window	UINT	RW	No	UU/s
0x606E	-	속도 도달시간 Velocity Window Time	UINT	RW	No	ms
0x6077	-	실제 토크값 Torque Actual Value	INT	RO	Yes	0.1%
0x606C	-	실제 속도값 Velocity Actual Value	DINT	RO	Yes	UU/s
0x6064	-	실제 위치값 Position Actual Value	DINT	RO	Yes	UU
0x6063	-	내부 실제 위치값 Position Actual Internal Value	DINT	RO	Yes	pulse

■ CSV 모드의 내부 블록도

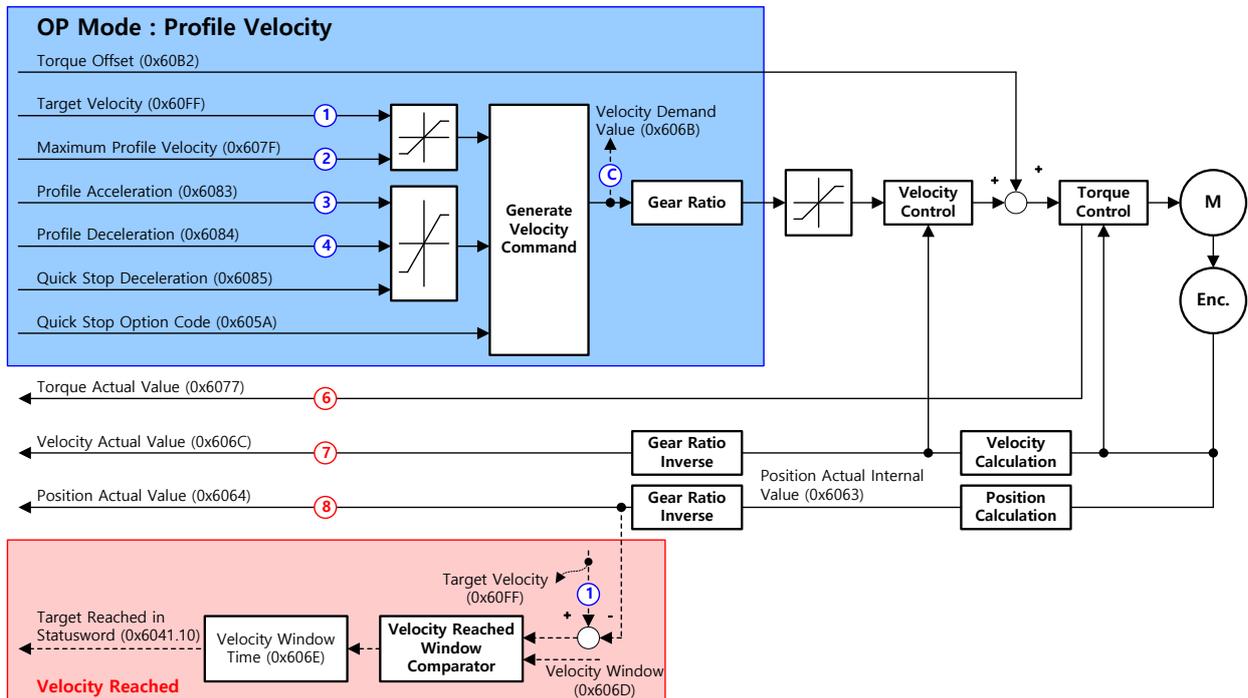


5.4.2 Profile Velocity Mode

Profile Velocity(PV) 모드는 상위기로부터 PDO 업데이트 주기마다 갱신되는 목표 속도를 수신하는 CSV 모드와는 다르게 프로파일 가속도(0x6083) 및 프로파일 감속도(0x6084)를 이용하여 드라이브 내부적으로 목표 속도(0x60FF)까지의 속도 프로파일을 생성하여 이에 의해 속도를 제어하는 모드입니다.

이때, 최대속도는 프로파일 최대속도(0x607F)에 의해서 제한됩니다.

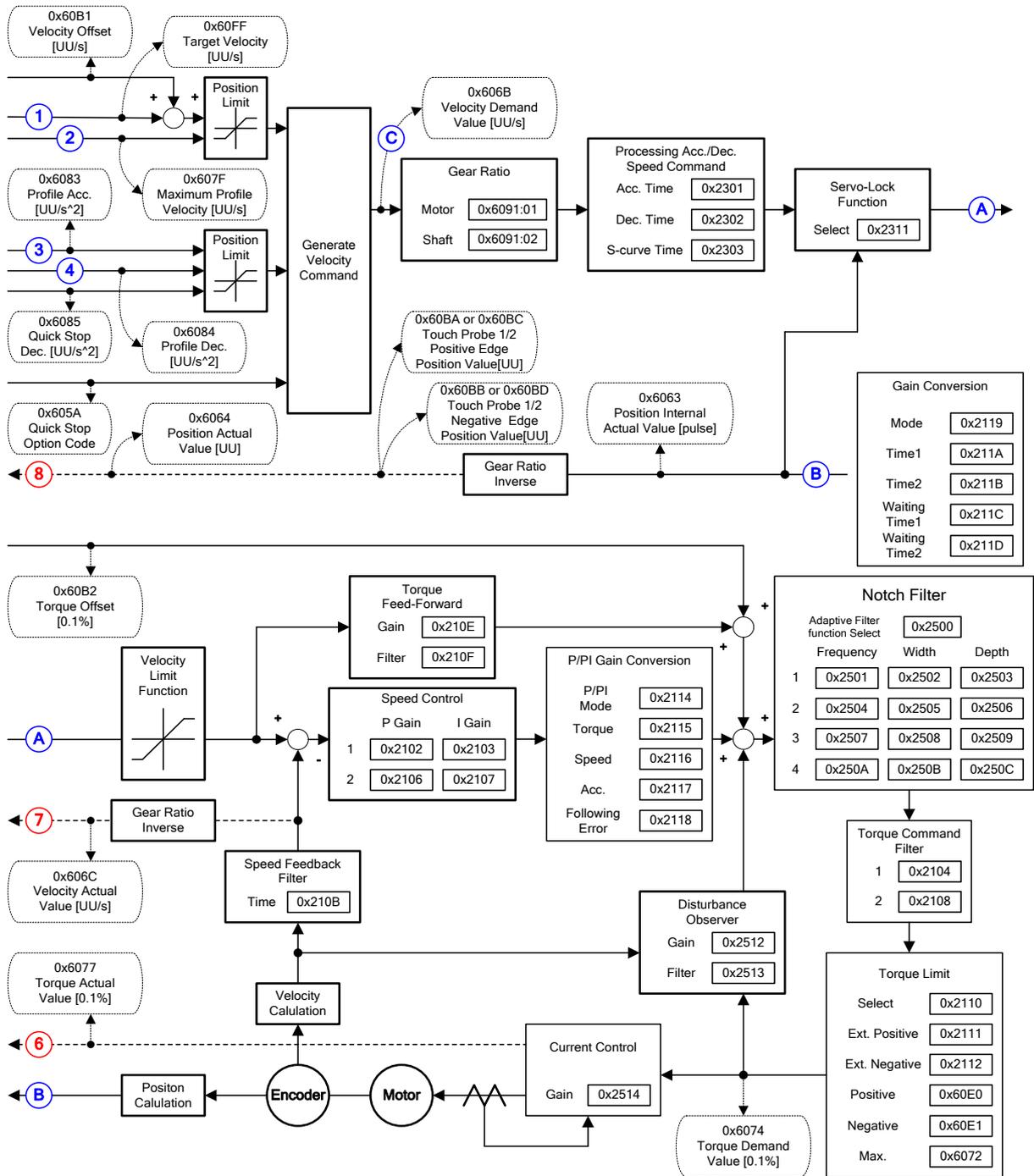
PV 모드의 블록 다이어그램은 다음과 같습니다.



■ 관련 오브젝트

Index	Sub Index	이름	변수형식	접근성	PDO 할당	단위
0x6040	-	컨트롤 워드 Controlword	UINT	RW	Yes	-
0x6041	-	스테이터스 워드 Statusword	UINT	RO	Yes	-
0x60FF	-	목표 속도 Target Velocity	DINT	RW	Yes	UU/s
0x607F	-	최대 프로파일 속도 Maximum Profile Velocity	UDINT	RW	Yes	UU/s
0x6083	-	프로파일 가속도 Profile Acceleration	UDINT	RW	No	UU/s ²
0x6084	-	프로파일 감속도 Profile Deceleration	UDINT	RW	No	UU/s ²
0x6085	-	Quick Stop 감속도 Quick Stop Deceleration	UDINT	RW	No	UU/s ²
0x605A	-	Quick Stop 옵션 코드 Quick Stop Option Code	INT	RW	No	-
0x60B1	-	속도 오프셋 Velocity Offset	DINT	RW	Yes	UU/s
0x60B2	-	토크 오프셋 Torque Offset	INT	RW	Yes	0.1%
0x606B	-	요구 속도값 Velocity Demand Value	DINT	RO	Yes	UU/s
0x606C	-	실제 속도값 Velocity Actual Value	DINT	RO	Yes	UU/s
0x606D	-	속도 도달범위 Velocity Window	UINT	RW	No	UU/s
0x606E	-	속도 도달시간 Velocity Window Time	UINT	RW	No	ms
0x6077	-	실제 토크값 Torque Actual Value	INT	RO	Yes	0.1%
0x606C	-	실제 속도값 Velocity Actual Value	DINT	RO	Yes	UU/s
0x6064	-	실제 위치값 Position Actual Value	DINT	RO	Yes	UU
0x6063	-	내부 실제 위치값 Position Actual Internal Value	DINT	RO	Yes	pulse

■ PV 모드의 내부 블록도



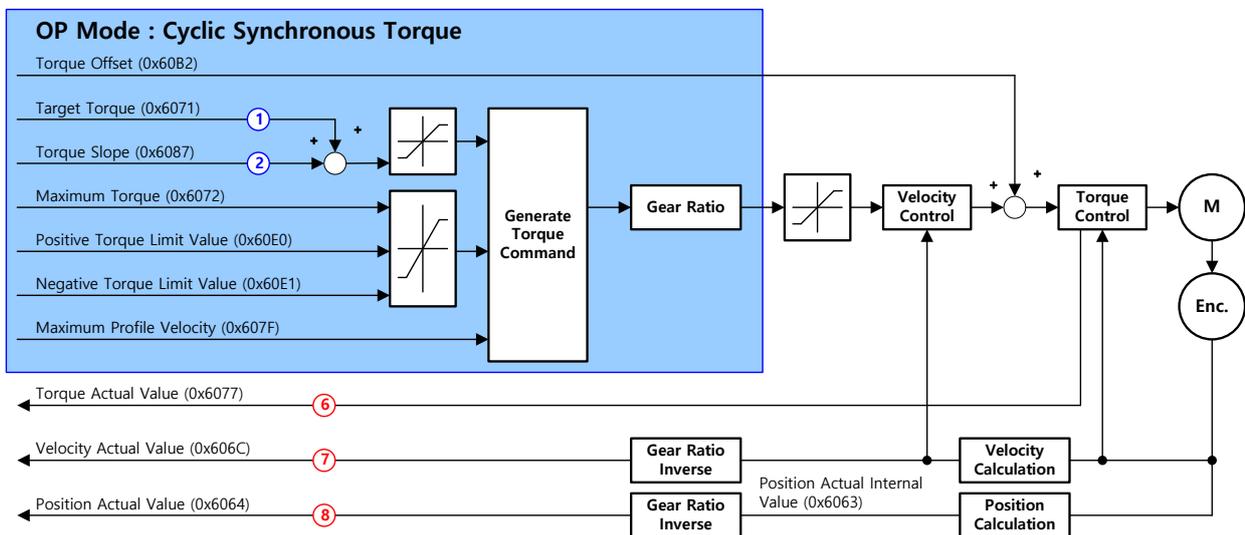
5.5 토크 제어 모드

5.5.1 Cyclic Synchronous Torque Mode

Cyclic Synchronous Torque (CST) 모드는 상위기로부터 PDO 업데이트 주기마다 갱신되는 목표 토크(0x6071)를 수신하여 토크를 제어하는 모드입니다.

이 모드에서는 상위기는 토크 피드포워드에 해당하는 토크 오프셋(0x60B2)을 계산하여 드라이버로 전달할 수 있습니다.

CST 모드의 블록 다이어그램은 다음과 같습니다.

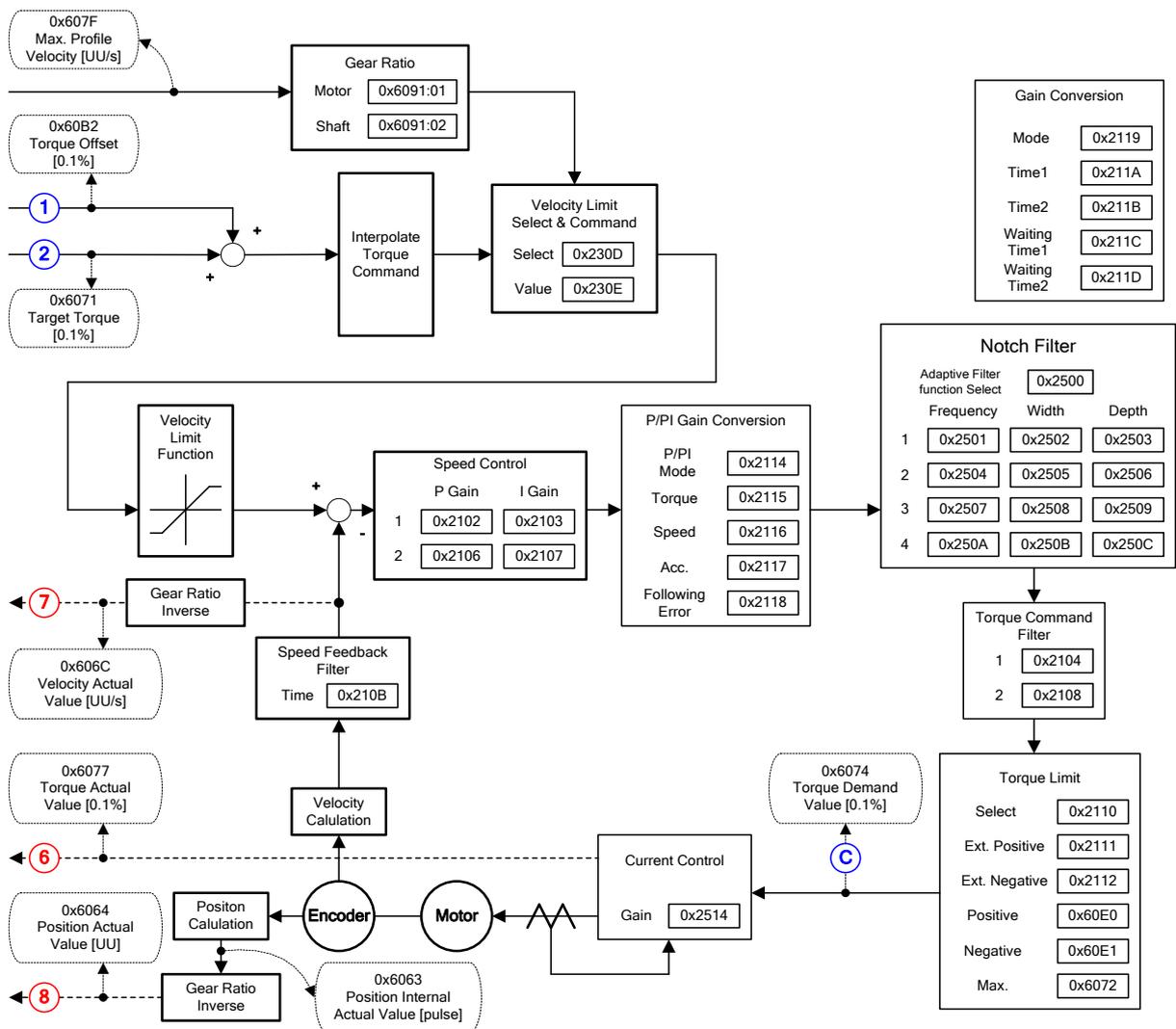


■ 관련 오브젝트

Index	Sub Index	이름	변수형식	접근성	PDO 할당	단위
0x6040	-	컨트롤 워드 Controlword	UINT	RW	Yes	-
0x6041	-	스테이터스 워드 Statusword	UINT	RO	Yes	-
0x6071	-	목표 토크 Target Torque	INT	RW	Yes	0.1%
0x6072	-	최대 토크 Maximum Torque	UINT	RW	Yes	0.1%
0x607F	-	최대 프로파일 속도 Maximum Profile Velocity	UDINT	RW	Yes	UU/s
0x60E0	-	정방향 토크 제한값 Positive Torque Limit Value	UINT	RW	Yes	0.1%
0x60E1	-	역방향 토크 제한값 Negative Torque Limit Value	UINT	RW	Yes	0.1%

0x60B2	-	토크 오프셋 Torque Offset	INT	RW	Yes	0.1%
0x6074	-	요구 토크값 Torque Demand Value	INT	RO	Yes	0.1%
0x606C	-	실제 속도값 Velocity Actual Value	DINT	RO	Yes	UU/s
0x606D	-	속도 도달범위 Velocity Window	UINT	RW	No	UU/s
0x606E	-	속도 도달시간 Velocity Window Time	UINT	RW	No	ms
0x6077	-	실제 토크값 Torque Actual Value	INT	RO	Yes	0.1%
0x606C	-	실제 속도값 Velocity Actual Value	DINT	RO	Yes	UU/s
0x6064	-	실제 위치값 Position Actual Value	DINT	RO	Yes	UU
0x6063	-	내부 실제 위치값 Position Actual Internal Value	DINT	RO	Yes	pulse

■ CST 모드의 내부 블록도

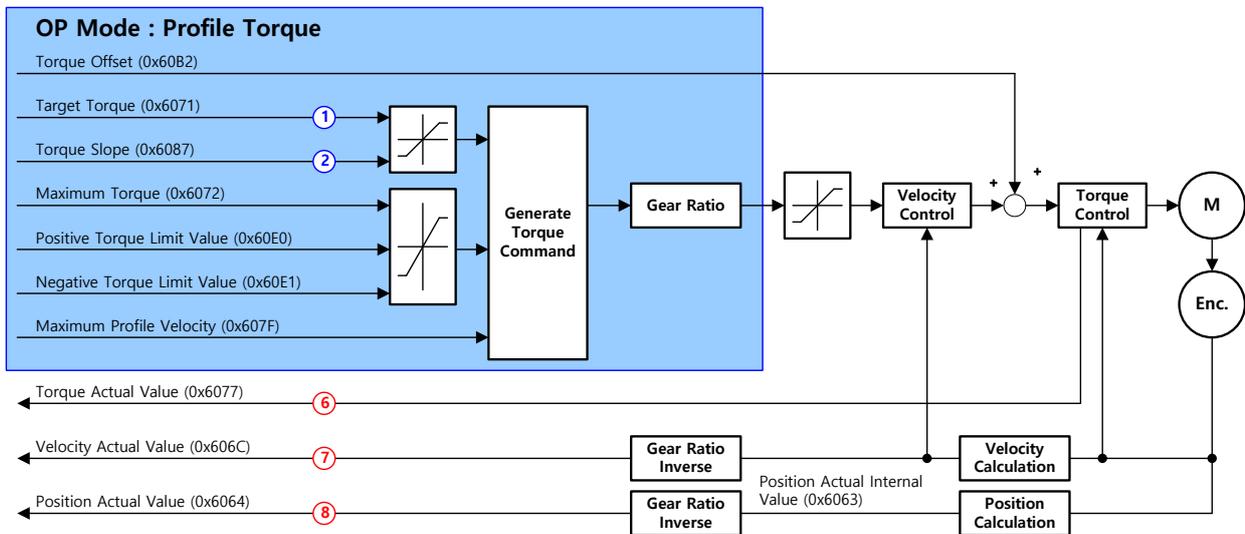


5.5.2 Profile Torque Mode

Profile Torque(PT) 모드는 상위기로부터 PDO 업데이트 주기마다 갱신되는 목표 토크를 수신하는 CST 모드와는 다르게 토크 기울기(0x6087)에 의해 목표 토크(0x6071)까지의 토크 프로파일을 드라이브 내부적으로 생성하여 이에 의해 토크를 제어하는 모드입니다.

이때, 운전방향에 따라 정/역방향 토크 제한값(0x60E0, 0x60E1) 및 최대 토크(0x6072)에 따라 모터에 인가되는 토크가 제한됩니다.

PT 모드의 블록 다이어그램은 다음과 같습니다.

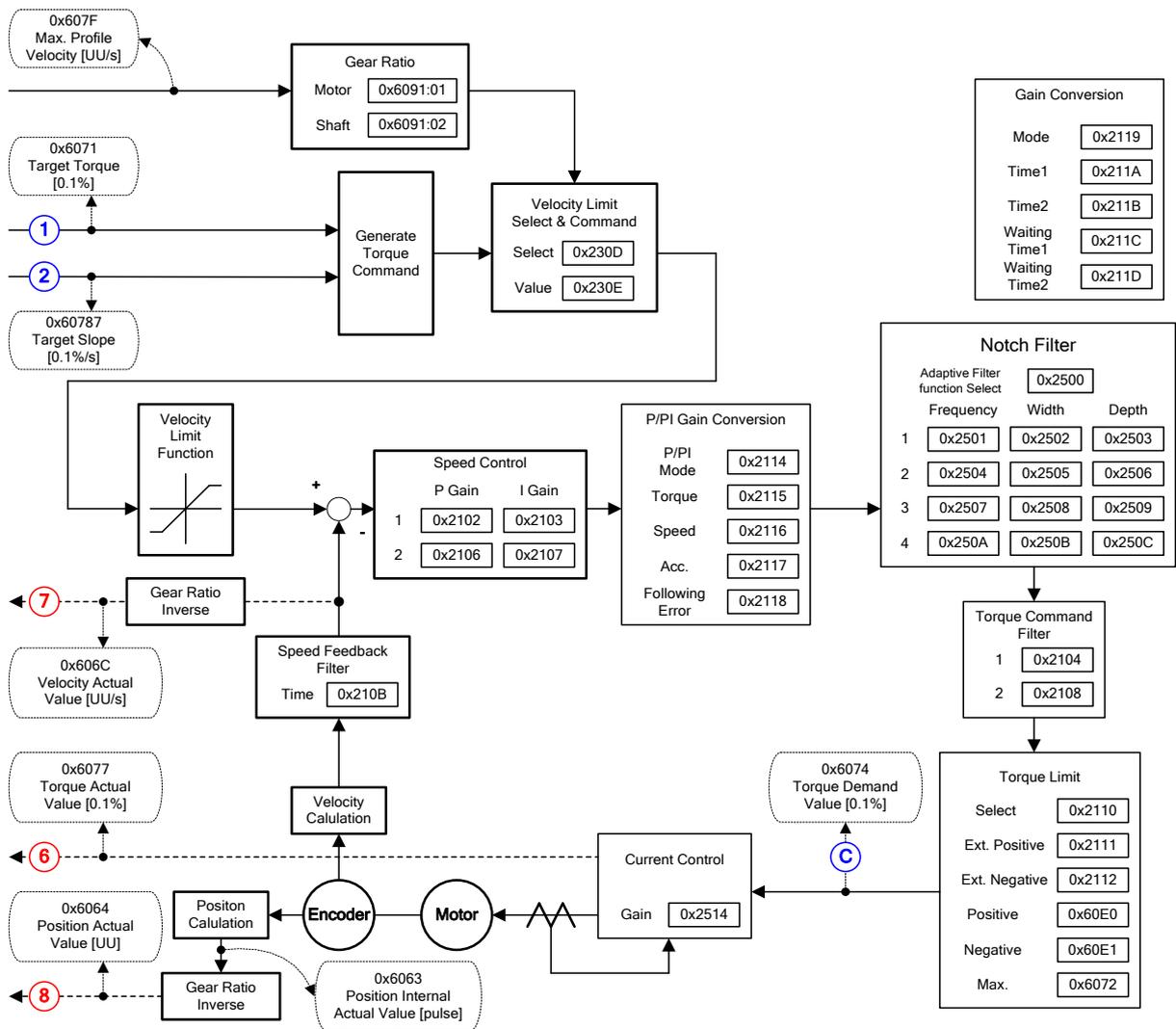


■ 관련 오브젝트

Index	Sub Index	이름	변수형식	접근성	PDO 할당	단위
0x6040	-	컨트롤 워드 Controlword	UINT	RW	Yes	-
0x6041	-	스테이터스 워드 Statusword	UINT	RO	Yes	-
0x6071	-	목표 토크 Target Torque	INT	RW	Yes	0.1%
0x6072	-	최대 토크 Maximum Torque	UINT	RW	Yes	0.1%
0x607F	-	최대 프로파일 속도 Maximum Profile Velocity	UDINT	RW	Yes	UU/s
0x6087	-	토크 기울기 Torque Slope	UDINT	RW	Yes	0.1%/s
0x60E0	-	정방향 토크 제한값 Positive Torque Limit Value	UINT	RW	Yes	0.1%
0x60E1	-	역방향 토크 제한값 Negative Torque Limit Value	UINT	RW	Yes	0.1%
0x60B2	-	토크 오프셋 Torque Offset	INT	RW	Yes	0.1%

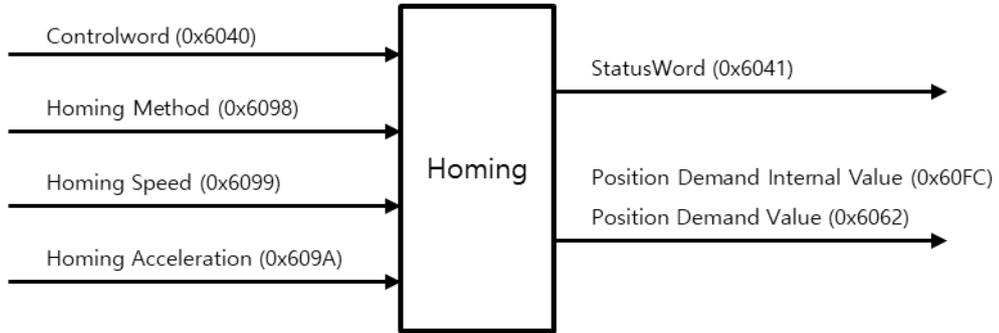
0x6074	-	요구 토크값 Torque Demand Value	INT	RO	Yes	0.1%
0x606C	-	실제 속도값 Velocity Actual Value	DINT	RO	Yes	UU/s
0x606D	-	속도 도달범위 Velocity Window	UINT	RW	No	UU/s
0x606E	-	속도 도달시간 Velocity Window Time	UINT	RW	No	ms
0x6077	-	실제 토크값 Torque Actual Value	INT	RO	Yes	0.1%
0x606C	-	실제 속도값 Velocity Actual Value	DINT	RO	Yes	UU/s
0x6064	-	실제 위치값 Position Actual Value	DINT	RO	Yes	UU
0x6063	-	내부 실제 위치값 Position Actual Internal Value	DINT	RO	Yes	pulse

■ PT 모드의 내부 블록도

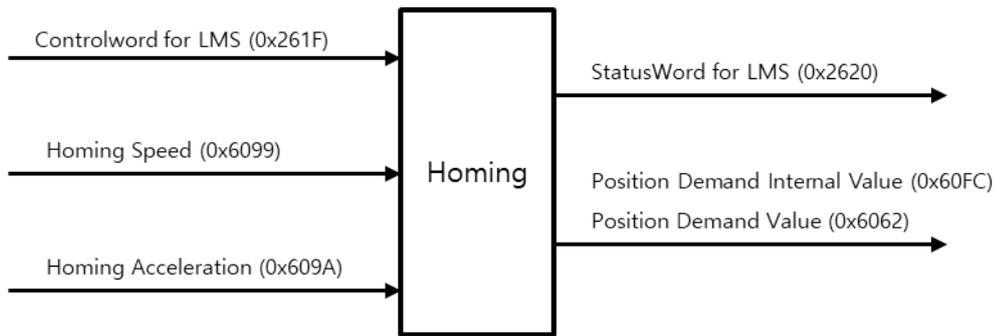


5.6 Homing(원점복귀)

본 드라이브는 드라이브 자체적으로 원점 복귀 기능을 제공합니다. 아래 그림에 원점 복귀 모드에 대한 입출력 파라미터의 관계를 나타내었습니다. 사용자는 속도, 가속도 및 원점 복귀 방법을 설정할 수 있습니다.



< CSV 모드 Homing(원점복귀) 블록도 >



< Profile 모드 Homing(원점복귀) 블록도 >

5.6.1 Homing 방법

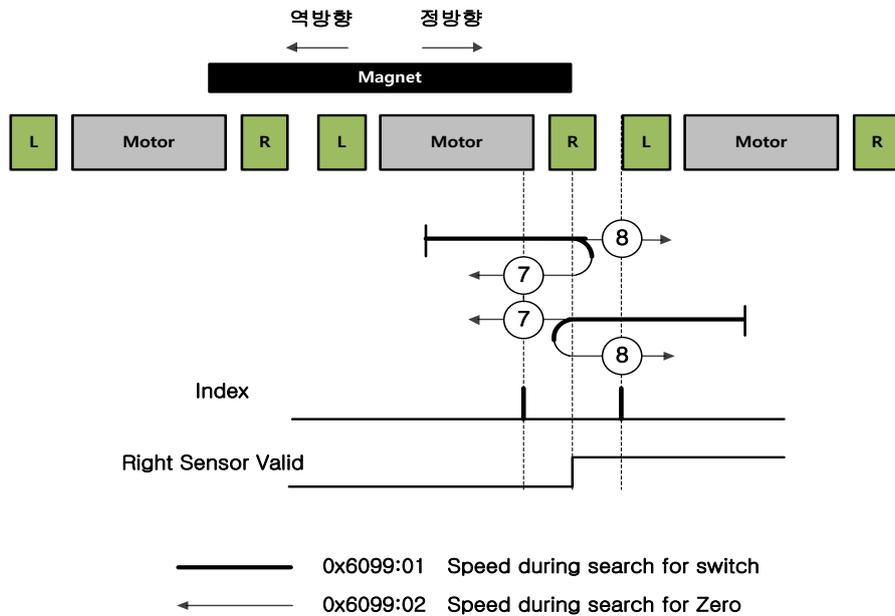
본 드라이브에서 지원하는 Homing 방법(0x6098)은 다음과 같습니다.

Homing 방법 (0x6098)	설 명
7,8	정방향으로 운전하면서 우측 센서 유효신호(R_VALID)와 Index(Z)에 의해 원점 복귀함.
11,12	역방향으로 운전하면서 좌측 센서 유효신호(L_VALID)와 Index(Z)에 의해 원점 복귀함.

■ 관련 오브젝트

Index	Sub Index	이름	변수형식	접근성	PDO 할당	단위
0x261F	-	Controlword for LMS	UNIT	RW	Yes	-
0x2620	-	Statusword for LMS	UNIT	RO	Yes	
0x6040	-	Controlword	UNIT	RW	Yes	-
0x6041	-	Statusword	UINT	RO	Yes	-
0x6098	-	Homing 방법 Homing Method	SINT	RW	Yes	-
0x6099	-	Homing 속도 Homing Speed	-	-	-	-
	0	항목의 개수 Number of entries	USINT	RO	No	-
	1	Switch 탐색 속도 Speed during search for switch	UDINT	RW	Yes	UU/s
0x609A	-	Zero 탐색 속도 Speed during search for zero	UDINT	RW	Yes	UU/s
	-	Homing 가속도 Homing Acceleration	UDINT	RW	Yes	UU/s ²

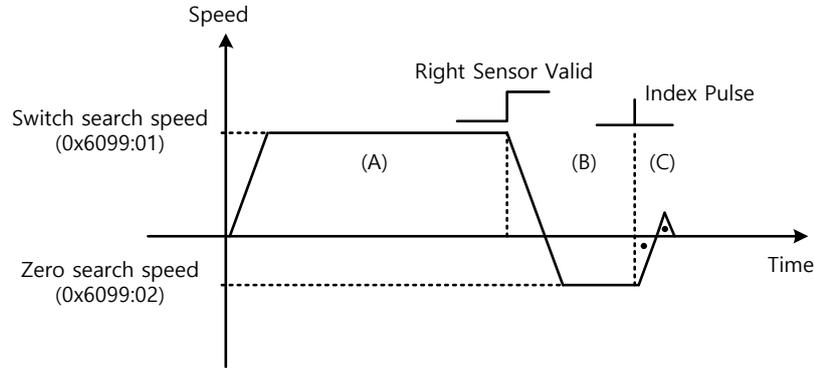
■ 방법 7, 8



Homing 방법 7을 사용하여 원점 복귀할 경우 시퀀스에 따른 속도 프로파일은 아래와 같습니다. 시퀀스는 원점 복귀 시의 자석의 위치와 우측 센서 유효신호의 관계에 따라 아래와 같이 2 가지의 경우에 따라 각각 다릅니다. 자세한 설명은 아래 내용을 참조하십시오.

(1) 원점복귀 시작 시 우측 센서 유효신호가 OFF 일 때,

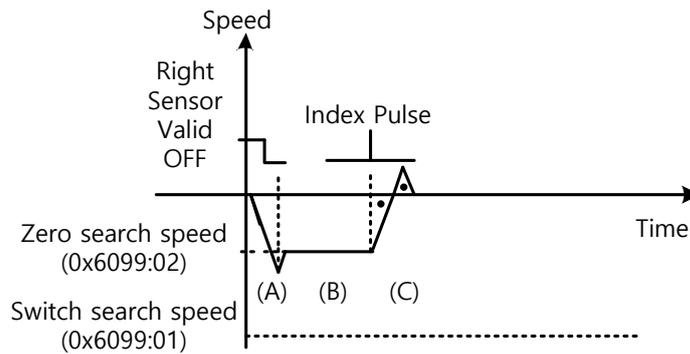
Homing Method ⑦



- (A) 최초 이동방향은 정방향이며 스위치 탐색속도로 운전합니다.
- (B) 우측 센서 유효신호(R_VALID)가 ON 이 되면 Zero 탐색속도로 감속 후 역방향으로 방향 전환을 합니다.
- (C) Zero 탐색 속도로 운전 중 처음 인덱스 펄스를 검출하여 인덱스 위치(Home)로 운전합니다.

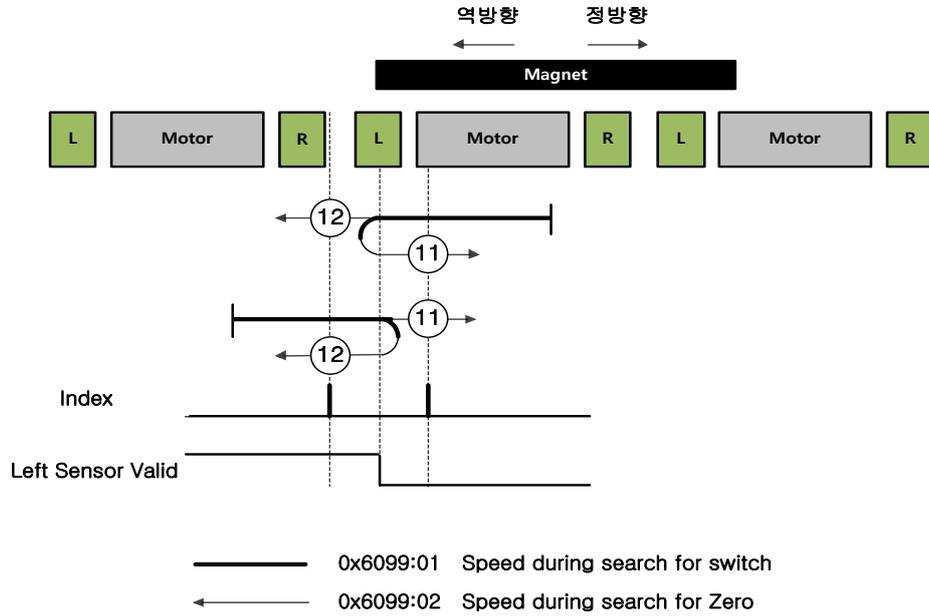
(2) 원점복귀 시작 시 우측센서 유효신호가 ON 일 때,

Homing Method ⑦



- (A) 우측 센서 유효신호가 On 인 상태이므로 역방향으로 스위치 탐색속도로 운전합니다. 원점복귀 시작 위치에 따라 스위치 탐색속도에 도달하지 않을 수도 있습니다.
- (B) 우측 센서 유효신호가 Off 이 되면 Zero 탐색속도로 감속 후 운전합니다.
- (C) Zero 탐색 속도로 운전 중 처음 인덱스 펄스를 검출하여 인덱스 위치(Home)로 운전합니다.

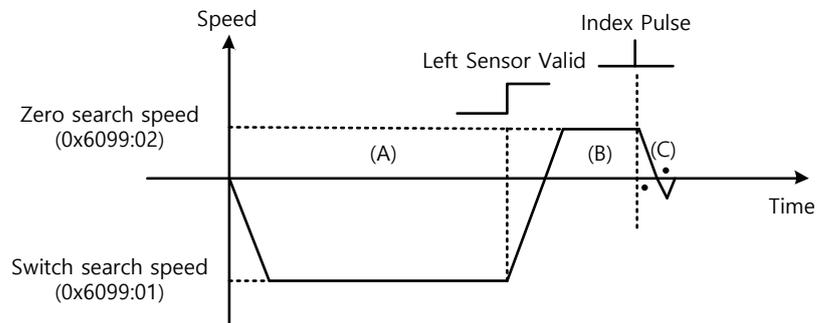
■ 방법 11, 12



Homing 방법 11 을 사용하여 원점 복귀할 경우 시퀀스에 따른 속도 프로파일은 아래와 같습니다. 시퀀스는 원점 복귀 시의 부하의 위치와 Home 스위치의 관계에 따라 아래와 같이 2 가지의 경우에 따라 각각 다릅니다. 자세한 설명은 아래 내용을 참조하십시오.

(1) 원점복귀 시작 시 좌측 센서 유효신호가 OFF 일 때,

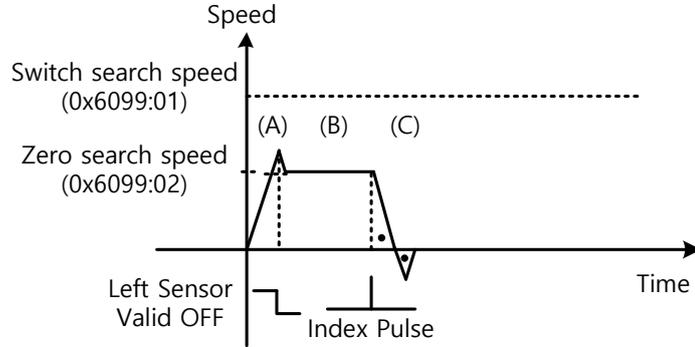
Homing Method ①



- (A) 최초 이동방향은 역방향이며 스위치 탐색속도로 운전합니다.
- (B) 좌측 센서 유효신호(L_VALID)가 ON 이 되면 Zero 탐색속도로 감속 후 정방향으로 방향 전환을 합니다.
- (C) Zero 탐색 속도로 운전 중 처음 인덱스 펄스를 검출하여 인덱스 위치(Home)로 운전합니다.

(2) 원점복귀 시작 시 좌측 센서 유효신호가 ON 일 때,

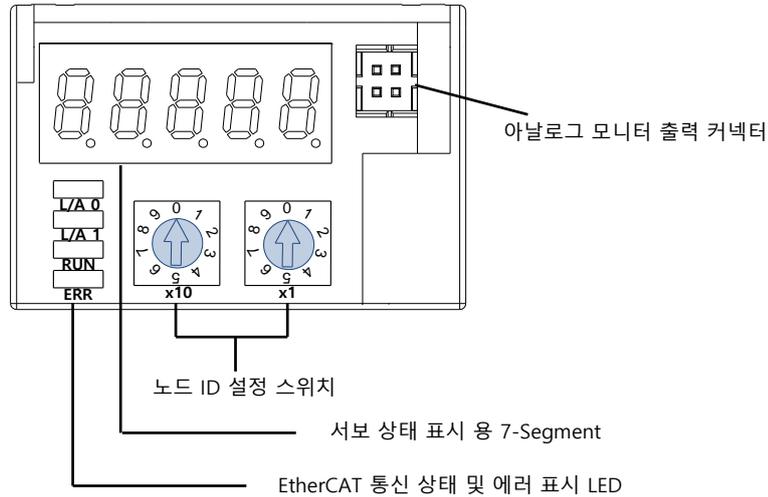
Homing Method ①



- (A) 좌측 센서 유효신호가 On 인 상태이므로 정방향으로 스위치 탐색속도로 운전합니다. 원점복귀 시작 위치에 따라 스위치 탐색속도에 도달하지 않을 수도 있습니다.
- (B) 좌측 센서 유효신호가 Off 이 되면 Zero 탐색속도로 감속 후 운전합니다.
- (C) Zero 탐색 속도로 운전 중 처음 인덱스 펄스를 검출하여 인덱스 위치(Home)로 운전합니다.

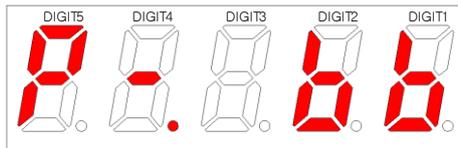
6. 드라이브 응용 기능

6.1 드라이브 전면 패널



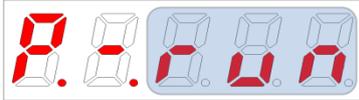
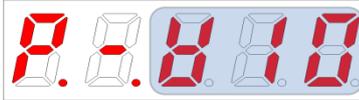
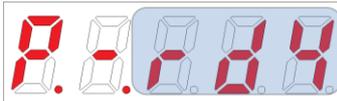
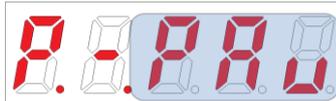
6.1.1 서보 상태 표시 용 7-Segment

서보 상태 표시 용 7-Segment는 아래와 같이 5개의 Digit로 구성되어 있고 오른쪽 자리부터 Digit1→Digit5의 순으로 구성됩니다.

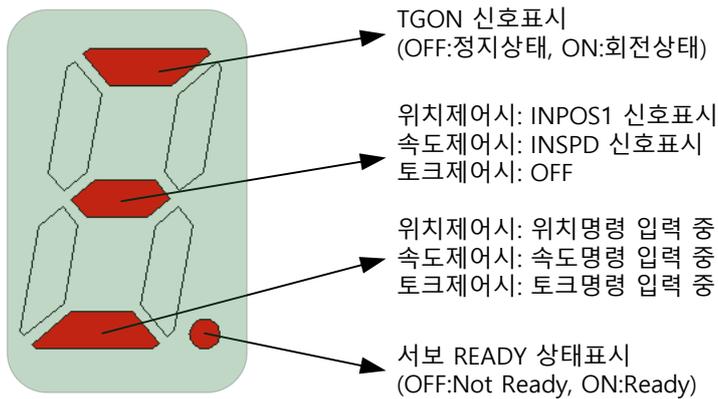


7-Segment는 DIGIT3~1의 세 자리는 서보 알람이 발생하지 않았을 경우 아래와 같은 드라이브의 상태를 나타냅니다. 다른 상태보다 서보 경고 발생 시 경고 상태를 우선적으로 표시합니다.

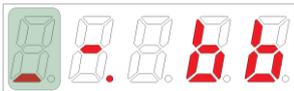
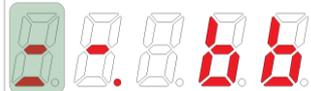
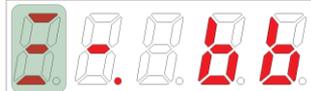
Digit 3~Digit 1 표시	상태 내용
<p>STO 커넥터 미연결 상태</p>	<p>정방향 리미트 센서 입력</p>

서보 OFF 상태	역방향 리미트 센서 입력
	
서보 ON 상태	서보 경고 W10 발생상태(코드:10)
	
서보 운전 Ready 상태	서보 Pause 상태

Digit4 는 현재 운전 상태 및 서보 READY 상태를 표시합니다.

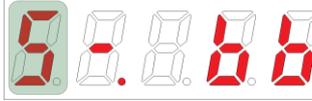
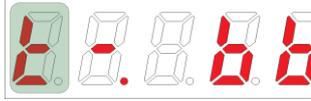
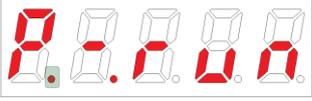


Digit5 는 EtherCAT State Machine 상태표시 혹은 현재 제어모드 표시 및 서보 ON 상태를 표시합니다.

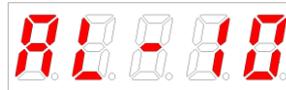
EtherCAT State Machine의 상태가 Operation state 이전(통신 셋업 과정)일 경우 → 서보 운전이 가능하지 않은 준비 상태로서 EtherCAT 통신 상태를 표시함		
		
Init state	Pre-Operational state	Safe-Operational state

EtherCAT State Machine의 상태가 Operation state (운전 준비 완료)일 경우
--

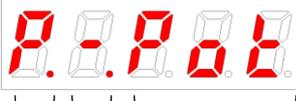
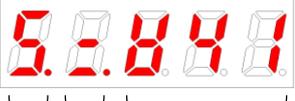
➔ 서보 운전이 가능한 상태에서 운전모드 및 상태를 표시함

		
위치제어 모드: CSP, PP	속도제어 모드: CSV, PV	토크제어 모드: CST, PT
		
Homing 모드	(ON:서보ON, OFF 서보OFF)	

서보 알람 발생 시 DIGIT5~1 을 아래와 같이 표시하면서 깜박거립니다. 이때, DIGIT2, DIGIT1 은 알람코드를 나타냅니다. 서보 알람의 표시는 다른 상태표시보다 우선합니다.



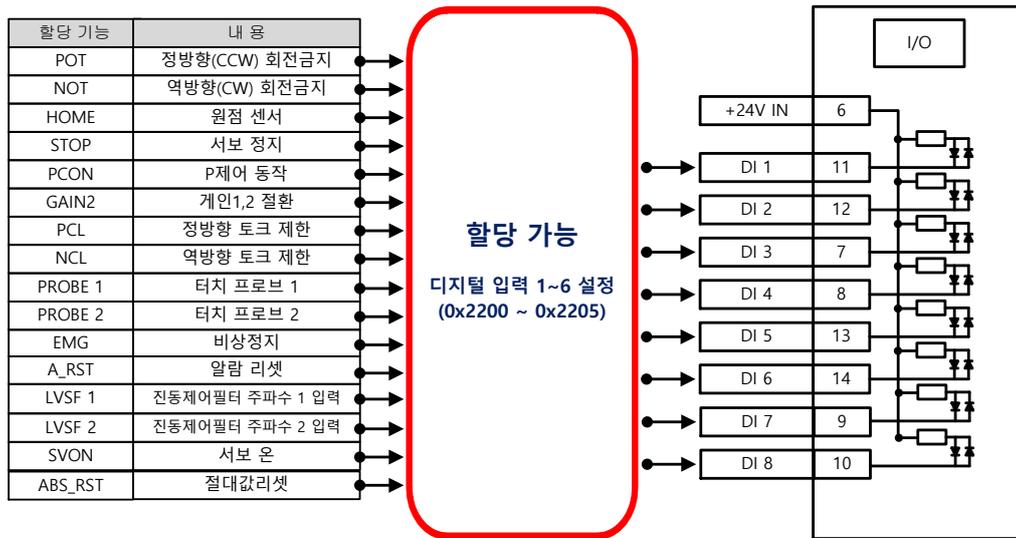
알람 상태 출력의 예
AL-10 (IPM Fault)

예1) 리미트 신호 입력 시	예 2) 서보 경고 발생 시
 <p style="margin-left: 100px;">DIGIT3~1: 정방향 리미트 입력</p> <p style="margin-left: 100px;">DIGIT4 : INPOS1, 서보 READY</p> <p style="margin-left: 100px;">DIGIT5 : 위치제어모드, 서보ON</p>	 <p style="margin-left: 100px;">DIGIT3~1: W01(주전원 결상)+W40(저전압경고) 발생</p> <p style="margin-left: 100px;">DIGIT4 : INSPD, 속도명령 입력 중, 서보 READY</p> <p style="margin-left: 100px;">DIGIT5 : 속도제어모드, 서보ON</p>

6.2 입출력 신호의 설정

6.2.1 디지털 입력 신호의 할당

I/O 커넥터의 디지털 입력 신호 기능 및 입력 신호 레벨을 설정할 수 있습니다. 아래 그림과 같이 15 가지 입력기능 중 최대 8 가지의 기능을 디지털 입력 신호 1~8 에 임의로 할당하여 사용 가능합니다.



■ 관련 오브젝트

Index	Sub Index	이름	변수형식	접근성	PDO 할당	단위
0x2200	-	디지털 입력 신호 1 설정 (Digital Input Signal 1 Selection)	UINT	RW		-
0x2201	-	디지털 입력 신호 2 설정 (Digital Input Signal 2 Selection)	UINT	RW		-
0x2202	-	디지털 입력 신호 3 설정 (Digital Input Signal 3 Selection)	UINT	RW		-
0x2203	-	디지털 입력 신호 4 설정 (Digital Input Signal 4 Selection)	UINT	RW		-
0x2204	-	디지털 입력 신호 5 설정 (Digital Input Signal 5 Selection)	UINT	RW		-
0x2205	-	디지털 입력 신호 6 설정 (Digital Input Signal 6 Selection)	UINT	RW		-
0x2206	-	디지털 입력 신호 7 설정 (Digital Input Signal 7 Selection)	UINT	RW		-
0x2207	-	디지털 입력 신호 8 설정 (Digital Input Signal 8 Selection)	UINT	RW		-

I/O 커넥터의 디지털 입력 신호의 기능 및 입력 신호 레벨을 설정 합니다. 비트 7~0 으로 할당할 신호를 선택하고 비트 15 에 신호의 레벨을 설정합니다.

비트	설정내용	설정값	할당가능 입력신호
15	신호 입력 레벨 설정 (0:A접점, 1:B접점)	0x00	할당하지않음
14~8	Reserved	0x01	POT
7~0	입력 신호 할당	0x02	NOT
		0x03	HOME
		0x04	STOP
		0x05	PCON
		0x06	GAIN2
		0x07	PCL
		0x08	NCL
		0x09	PROBE1
		0x0A	PROBE2
		0x0B	EMG
		0x0C	ARST
		0x0D	LVSF1
		0x0E	LVSF2
		0x0F	SVON
		0x24	ABS_Reset

A 접점: 기본 상태는 1(High)이고
0(Low)을 입력해줘야 동작하는
방식(Active Low)

B 접점: 기본 상태는 0(Low)이고
1(High)을 입력해줘야 동작하는
방식(Active High)

■ 디지털 입력신호 할당 예

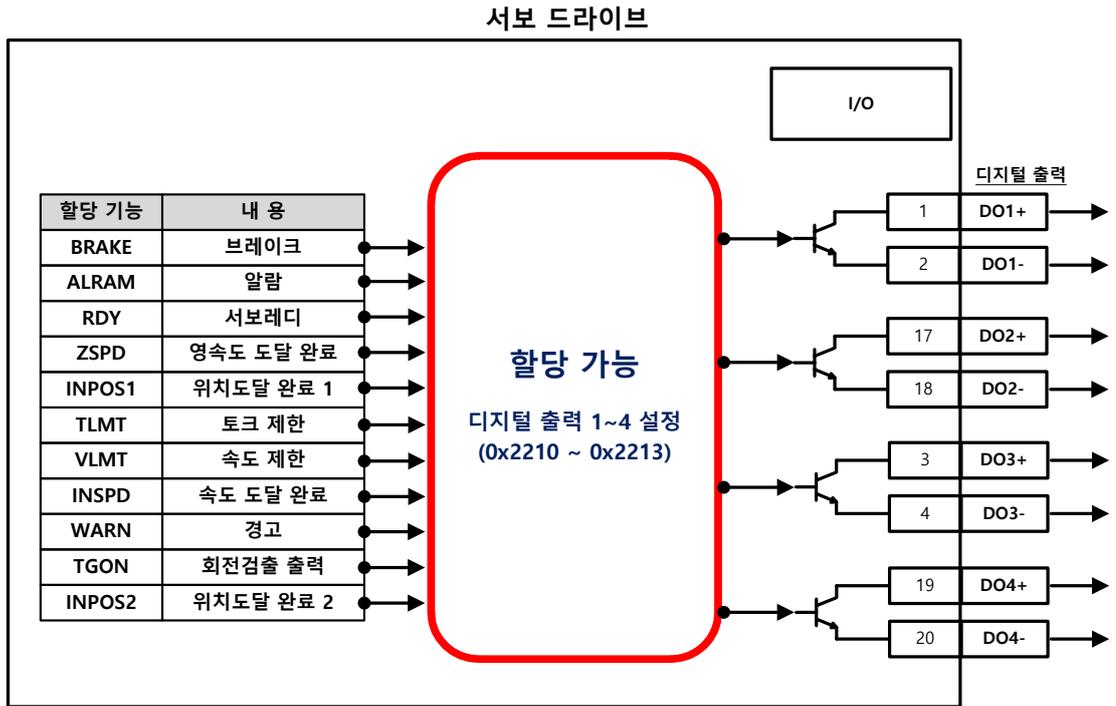
아래 표와 같이 입력 신호를 할당하는 예를 아래에 나타내었습니다. 0x2200~0x2207의 설정값을 확인하시기 바랍니다.

DI#1	DI#2	DI#3	DI#4	DI#5	DI#6	DI#7	DI#8
POT (B 접점)	NOT (B 접점)	HOME (A 접점)	STOP (A 접점)	PCON (A 접점)	GAIN2 (A 접점)	PROBE1 (A 접점)	ARST (A 접점)

할당 기능	접점	내용	비트		설정 값	내용	
			15	7~0			
0x01	POT	B	정방향(CCW) 회전금지	1	0x01	0x8001	POT(B접점)
0x02	NOT	B	역방향(CW) 회전금지	1	0x02	0x8002	NOT(B접점)
0x03	HOME	A	원점 센서	0	0x03	0x0003	HOME(A접점)
0x04	STOP	A	서보 정지	0	0x04	0x0004	STOP(A접점)
0x05	PCON	A	P제어 동작	0	0x05	0x0005	PCON(A접점)
0x06	GAIN2	A	게인1,2 절환	0	0x06	0x0006	GAIN2(A접점)
0x07	PCL	-	정방향 토크 제한	0	0x07	0x0007	PCL(A접점)
0x08	NCL	-	역방향 토크 제한	0	0x08	0x0008	NCL(A접점)
0x09	PROBE1	A	터치 프로브 1	0	0x09	0x0009	PROBE1(A접점)
0x0A	PROBE2	-	터치 프로브 2	0	0x0A	0x000A	PROBE2(A접점)
0x0B	EMG	-	비상정지	0	0x0B	0x000B	EMG(A접점)
0x0C	ARST	A	알람 리셋	0	0x0C	0x000C	ARST(A접점)
0x0D	LVSF1	-	진동제어필터 1				
0x0E	LVSF2	-	진동제어필터 2				
0x0F	SVON	-	서보온				
0x24	ABS_Reset	-	절대값 리셋				

6.2.2 디지털 출력 신호의 할당

I/O 커넥터의 디지털 출력 신호 기능 및 출력 신호 레벨을 설정할 수 있습니다. 아래 그림과 같이 11 가지 출력기능 중 최대 4 가지의 기능을 디지털 출력 신호 1~4 에 임의로 할당하여 사용 가능합니다.



■ 관련 오브젝트

Index	Sub Index	이름	변수형식	접근성	PDO 할당	단위
0x2210	-	디지털 출력 신호 1 설정 (Digital Output Signal 1 Selection)	UINT	RW		-
0x2211	-	디지털 출력 신호 2 설정 (Digital Output Signal 2 Selection)	UINT	RW		-
0x2212	-	디지털 출력 신호 3 설정 (Digital Output Signal 3 Selection)	UINT	RW		-
0x2213	-	디지털 출력 신호 4 설정 (Digital Output Signal 4 Selection)	UINT	RW		-

I/O 커넥터의 디지털 출력 신호 1 기능을 할당하며 출력 신호 레벨을 설정 합니다. 비트 7~0 으로 할당할 신호를 선택하고 비트 15 에 신호의 레벨을 설정합니다.

비트	설정내용	설정값	할당가능 출력 신호
15	신호 출력 레벨 설정 (0:A접점, 1:B접점)	0x00	할당하지않음
14~8	Reserved	0x01	BRAKE
7~0	출력 신호 할당	0x02	ALARM
		0x03	RDY
		0x04	ZSPD
		0x05	INPOS1
		0x06	TLMT
		0x07	VLMT
		0x08	INSPD
		0x09	WARN
		0x0A	TGON
		0x0B	INPOS2

■ 디지털 출력신호 할당 예

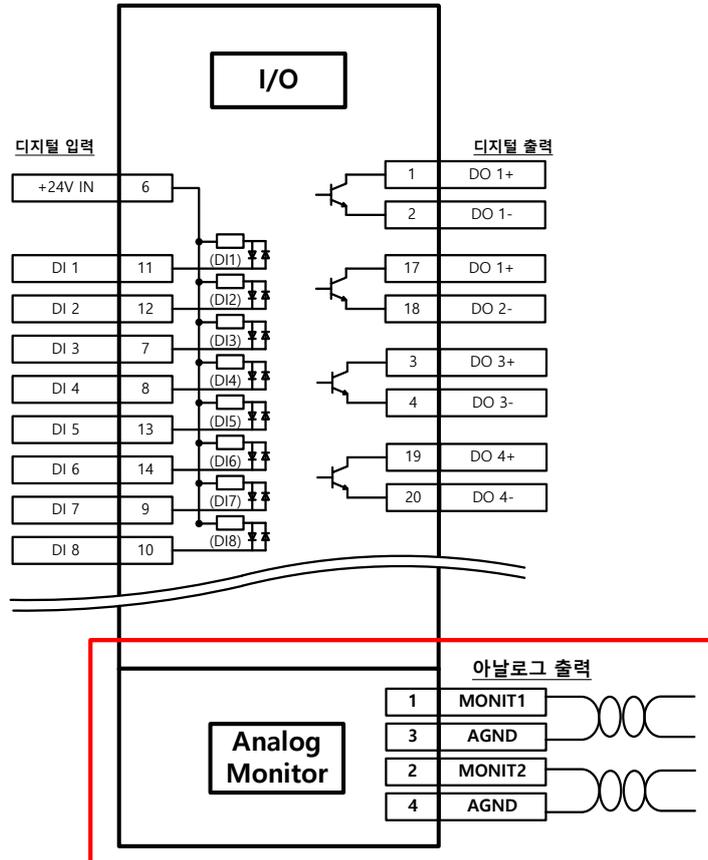
아래 표와 같이 출력 신호를 할당하는 예를 아래에 나타내었습니다. 0x2210~0x2213의 설정값을 확인하시기 바랍니다

DO#1	DO#2	DO#3	DO#4
BRAKE (B 접점)	ALARM (B 접점)	RDY (A 접점)	INPOS1 (A 접점)

할당 기능	접점	내용	CN1 (핀 번호)	설정 파라미터	비트		설정 값	내용	
					15	7~0			
0x01	BRAKE	B	브레이크	DO # 1 (1,2)	0x2210	1	0x01	0x8001	BRAKE(B접점)
0x02	ALARM	B	알람			1	0x02	0x8002	ALARM(A접점)
0x03	RDY	A	서보레디			0	0x03	0x0003	RDY(A접점)
0x04	ZSPD	-	영속도 도달 완료			0	0x05	0x0005	INPOS1(A접점)
0x05	INPOS1	A	위치 도달완료 1	DO # 2 (17,18)	0x2211				
0x06	TLMT	-	토크제한						
0x07	VLMT	-	속도제한						
0x08	INSPD	-	속도도달완료						
0x09	WARN	-	경고	DO # 3 (3,4)	0x2212				
0x0A	TGON	-	회전검출출력						
0x0B	INPOS2	-	위치 도달 완료 2						

6.2.3 아날로그 출력 신호의 할당

드라이브의 게인 조정이나 내부 상태변수를 모니터링하기 위하여 2 채널의 아날로그 모니터 출력을 제공합니다.



■ 관련 오브젝트

Index	Sub Index	이름	변수형식	접근성	PDO 할당	단위
0x2220	-	아날로그 모니터 출력 모드 (Analog Monitor Output Mode)	UINT	RW	No	-
0x2221	-	아날로그 모니터 채널 1 설정 (Analog Monitor Channel 1 Select)	UINT	RW	No	-
0x2222	-	아날로그 모니터 채널 2 설정 (Analog Monitor Channel 2 Select)	UINT	RW	No	-
0x2223	-	아날로그 모니터 채널 1 오프셋 (Analog Monitor Channel 1 Offset)	DINT	RW	No	-
0x2224	-	아날로그 모니터 채널 2 오프셋 (Analog Monitor Channel 2 Offset)	DINT	RW	No	-
0x2225	-	아날로그 모니터 채널 1 스케일 (Analog Monitor Channel 1 Scale)	UDINT	RW	No	-
0x2226	-	아날로그 모니터 채널 2 스케일 (Analog Monitor Channel 2 Scale)	UDINT	RW	No	-

▪ 아날로그 모니터 출력 모드(0x2220) 설정

아날로그 모니터 출력범위는 -10~+10V 입니다. 설정값이 1 인 경우 출력 값의 절대값을 취하여 양의 값으로만 출력합니다.

설정 값	설정 내용	설명
0	음/양의 값으로 출력	
1	양의 값만 출력	

▪ 아날로그 모니터 채널 1 설정(0x2221)

아날로그 모니터 출력 채널 1 로 출력할 모니터링 변수를 설정합니다.

설정값	표시항목	단위
0x00	속도 피드백	rpm
0x01	속도 명령	rpm
0x02	속도 오차	rpm
0x03	토크 피드백	%
0x04	토크 명령	%
0x05	위치 오차	pulse
0x06	누적 운전 과부하율	%
0x07	DC Link 전압	V
0x08	누적 회생 과부하율	%
0x09	엔코더 Single-turn 데이터	pulse
0x0A	관성비	%
0x0B	Full-Closed 위치 오차	UU
0x0C	드라이브 온도 1	°C
0x0D	드라이브 온도 2	°C
0x0E	엔코더 온도 1	°C
0x0F	Hall 신호	-
0x10	U상 전류	A
0x11	V상 전류	A
0x12	W상 전류	A

0x13	실제 위치 값	UU
0x14	목표 위치 값	UU
0x15	위치 명령 속도	rpm, mm/s
0x16	Hall U 신호	-
0x17	Hall V 신호	-
0x18	Hall W 신호	-

아날로그 모니터 출력 시 전압은 아래와 같이 계산됩니다.

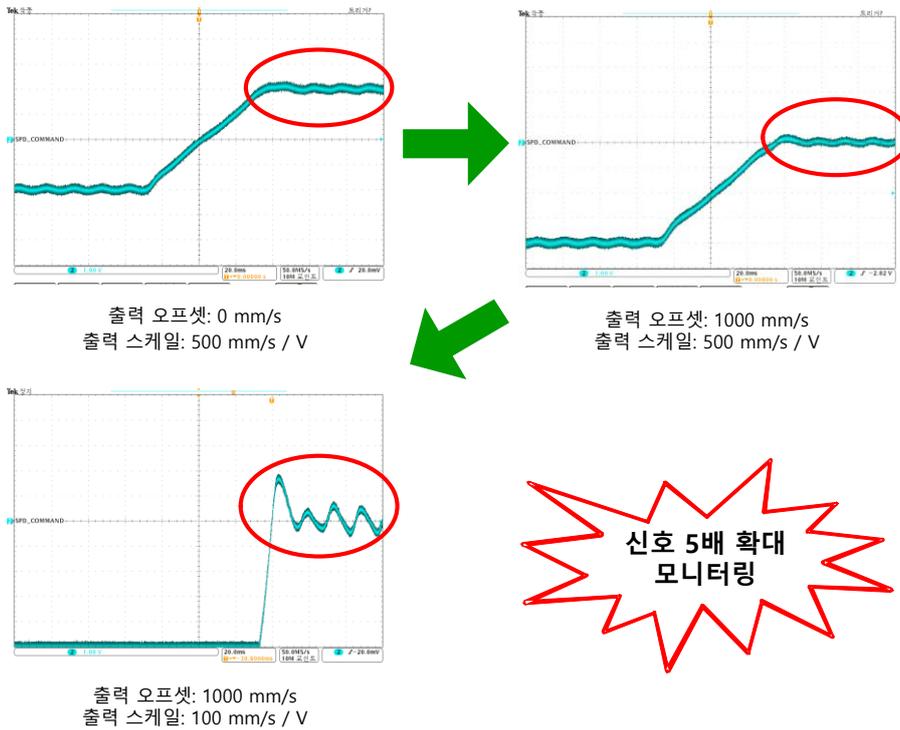
$$\text{채널 1 출력전압[V]} = [\text{모니터링 신호 값}(0x2221) - \text{오프셋}(0x2203)] / \text{스케일}(0x2205)$$

$$\text{채널 2 출력전압[V]} = [\text{모니터링 신호 값}(0x2222) - \text{오프셋}(0x2204)] / \text{스케일}(0x2206)$$

예를 들어 속도출력을 모니터링하는 경우 스케일에 100 을 입력하면 1[V]당 100[mm/s]으로 출력이 됩니다.

■ 설정 예

속도 피드백 신호의 1000mm/s 운전 시 리플을 모니터링하는 예를 아래에서 나타냅니다.



서보가 -1000[mm/s]에서 1000[mm/s]으로 구동하는 경우 첫번째 그림은 오프셋이 0[mm/s]이므로 0[mm/s] 지점이 Zero Crossing(가운데점선) 지점에 위치합니다. 스케일은 500[mm/s]이므로 1[V]당 500[mm/s]이며 총 4 칸으로 -1000~1000[mm/s]이 됩니다. 두번째 그림은 오프셋을 1000[mm/s]으로 입력하는 경우로 Zero Crossing 지점이 1000[mm/s]으로 위치가 변경됩니다. 세번째는 출력 스케일이 100[mm/s]이므로 기존 1[V]당 500[mm/s]보다 좀 더 세밀하게 1000[mm/s]에 도달하는 지점을 확대하여 모니터링 할 수 있게 합니다.

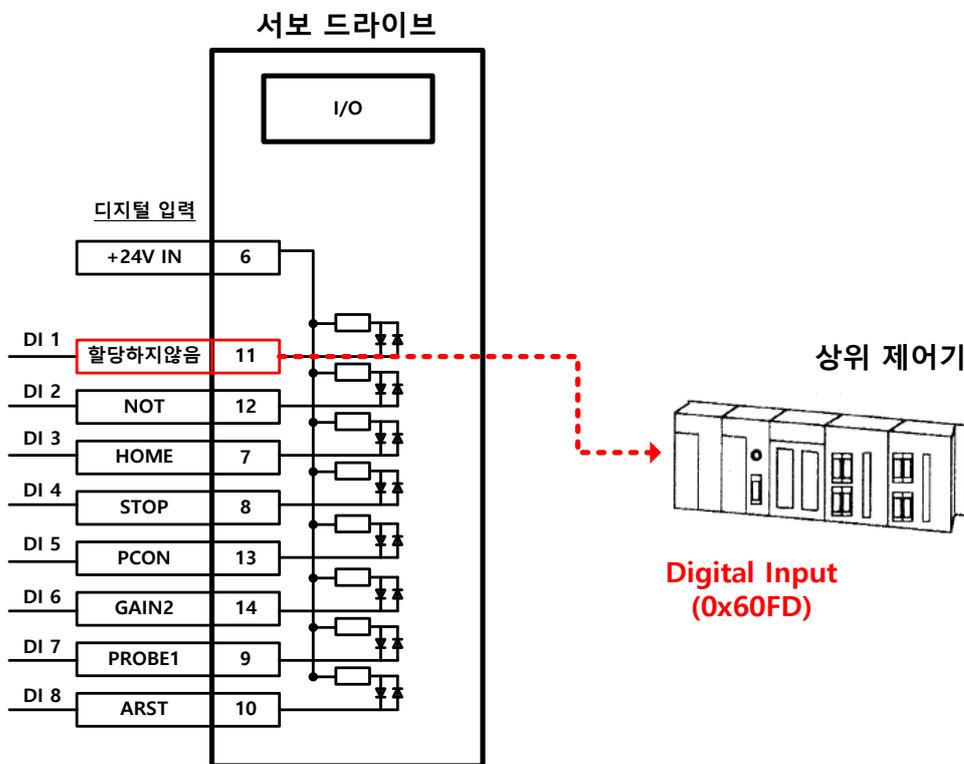
6.2.4 User I/O 사용

User I/O 란 드라이브에서 제공하는 I/O 중 일부를 드라이브 자체의 제어용도 외 User 의 개별적인 목적으로 사용하는 것을 의미합니다. 입출력 커넥터(I/O)를 통해 제공하는 접점은 모두 User I/O 로 사용가능합니다.

적은 수의 User I/O 가 필요한 경우 별도의 I/O 모듈을 사용하지 않고 드라이브의 입출력 커넥터를 통하여 배선하여 사용함으로써 비용절감을 할 수 있습니다.

본 드라이브는 최대 입력신호 8 점, 출력 신호 4 점을 User I/O 로 사용 가능합니다.

■ User 입력(Input) 설정방법



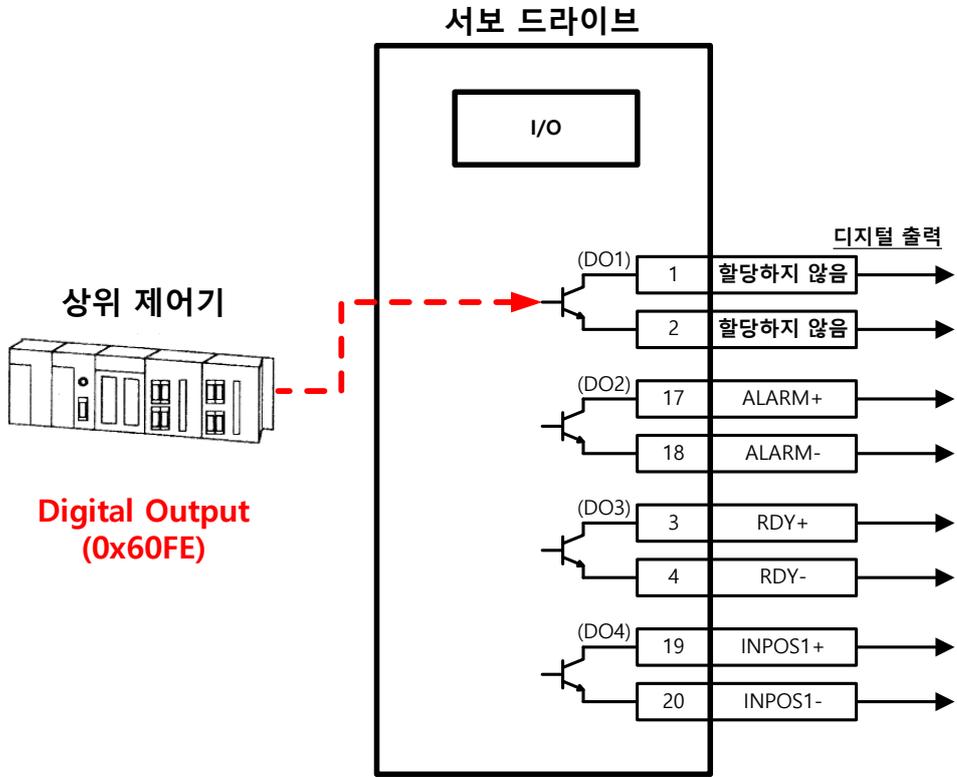
- 1) User 입력으로 사용할 Digital 입력포트의 기능을 "할당하지 않음(설정값 0)"으로 설정합니다. (입력 신호 할당 참조)
- 2) 디지털 입력(0x60FD)에서 해당 비트(0x60FD.16~23) 값을 읽어 User 입력으로 사용합니다.

■ 관련 오브젝트

Index	Sub Index	이름	변수형식	접근성	PDO 할당	단위
0x60FD	-	디지털 입력 (Digital Inputs)	UDINT	RO	Yes	-

비트	설명
0	NOT(역방향 리미트 스위치)
1	POT(정방향 리미트 스위치)
2	HOME(원점 센서 입력)
3 to 15	Reserved
16	DI #1(I/O pin 11), 0:Open, 1:Close
17	DI #2(I/O pin 12), 0:Open, 1:Close
18	DI #3(I/O pin 7), 0:Open, 1:Close
19	DI #4(I/O pin 8), 0:Open, 1:Close
20	DI #5(I/O pin 13), 0:Open, 1:Close
21	DI #6(I/O pin 14), 0:Open, 1:Close
22	DI #7(I/O pin 9), 0:Open, 1:Close
23	DI #8(I/O pin 10), 0:Open, 1:Close
24~30	Reserved
31	STO(Safe Torque Off), 0:Close, 1:Open

■ User 출력(Output) 설정방법



- 1) User 출력으로 사용할 Digital 출력 포트의 기능을 "할당하지 않음(설정값 0)"으로 설정합니다. (출력 신호 할당 참조)
- 2) 비트 마스크(0x60FE:02)에 User 출력으로 사용할 포트에 해당하는 비트(bit 16~19)를 강제출력 Enable(설정값: 1)로 설정합니다.
- 3) Physical outputs(0x60FE:01)을 이용하여 User 출력값에 해당하는 값을 해당 포트(bit 16~19)에 0 또는 1로 설정합니다.

■ 관련 오브젝트

Index	Sub Index	이름	변수형식	접근성	PDO 할당	단위
0x60FE	-	디지털 출력 (Digital Outputs)	-	-	-	-
	0	항목의 개수(Number of entries)	USINT	RO	No	
	1	물리적 출력(Physical outputs)	UDINT	RW	Yes	-
	2	비트 마스크(Bit mask)	UDINT	RW	No	-

디지털 출력 상태를 나타냅니다.

▪ 물리적 출력(Physical outputs) 설명

비트	설명
0 to 15	Reserved
16	DO #1(I/O pin 1, 2)의 강제출력(0:OFF, 1:ON) 단, 해당 비트 마스크(0x60FE:02.16)가 1로 설정되어 있을 때
17	DO #2(I/O pin 17, 18)의 강제출력(0:OFF, 1:ON) 단, 해당 비트 마스크(0x60FE:02.17)가 1로 설정되어 있을 때
18	DO #3(I/O pin 3, 4)의 강제출력(0:OFF, 1:ON) 단, 해당 비트 마스크(0x60FE:02.18)가 1로 설정되어 있을 때
19	DO #4(I/O pin 19, 20)의 강제출력(0:OFF, 1:ON) 단, 해당 비트 마스크(0x60FE:02.19)가 1로 설정되어 있을 때
20 to 23	Reserved
24	DO #1의 출력상태(0:OFF, 1:ON)
25	DO #2의 출력상태(0:OFF, 1:ON)
26	DO #3의 출력상태(0:OFF, 1:ON)
27	DO #4의 출력상태(0:OFF, 1:ON)
28 to 31	Reserved

▪ 비트 마스크(Bit mask) 설명

비트	설명
0 to 15	Reserved
16	DO #1(I/O pin 1, 2)의 강제출력 설정(0:Disable, 1:Enable)
17	DO #2(I/O pin 17, 18)의 강제출력 설정 (0:Disable, 1:Enable)
18	DO #3(I/O pin 3, 4)의 강제출력 설정 (0:Disable, 1:Enable)
19	DO #4(I/O pin 19, 20)의 강제출력 설정 (0:Disable, 1:Enable)
20 to 31	Reserved

6.3 전자 기어의 설정

6.3.1 전자 기어

유저가 명령하려 하는 최소 단위(User Unit)에 의해 모터를 움직이고자 할때 설정할 수 있는 기능입니다.

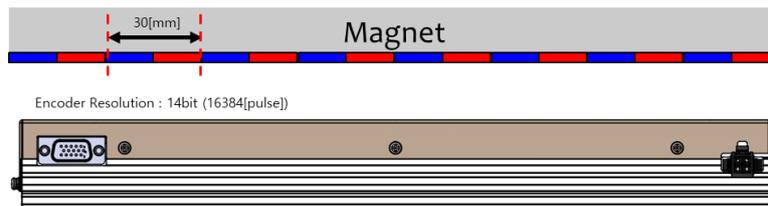
드라이브의 전자기어 기능 사용 시 엔코더의 분해능을 최대한 사용할 수 없기 때문에 상위기에 전자 기어 기능이 있는 경우 가급적 상위기의 기능을 이용하기 바랍니다.

기어비는 1000~1/1000 이내로 설정하기 바랍니다.

일반적으로 다음과 같은 경우에 전자 기어를 사용합니다.

(1) 부하의 구동을 User Unit 을 기준으로 하려 할때

- 전자기어는 User Unit[UU] 을 사용자가 원하는 단위로 변환하여 편의성을 제공합니다.



LSMMT 서보 모듈의 경우 자석 1 Pole Pitch(30mm) 당 14bit 의 분해능을 가지고 있습니다. 이 때 서보 모듈의 분해능은 약 1.1831um 입니다. 즉, 30mm 를 움직이기 위해서는 16384[pulse]를 서보에 입력해야 합니다. 만약 1mm 를 이동하길 원하는 경우 추가적인 계산을 해야되고 소수점 자리는 반올림 처리를 하는 등의 작업을 해야 합니다.

하지만 기어비를 사용하는 경우 명령값 입력의 불편함을 개선 할 수 있습니다.

예를 들어 1000[Pulses]를 서보에 입력해서 1[mm] 이동을 원할 경우 아래와 같이 기어비를 설정하면 됩니다.

$$\frac{Motor\ Resolution[0x6091.1]}{Shaft\ Resolution[0x6091.2]} \times User\ Demand\ Pulse[UU]$$

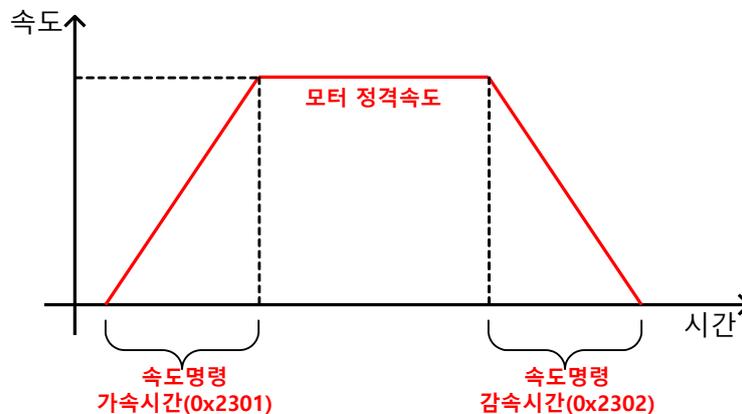
$$= \frac{16384}{30000} \times 1000[UU] = 546[Pulse] = 1[mm]$$

6.4 속도 제어 관련 설정

6.4.1 부드러운 가감속

속도 제어 시 부드러운 가감속을 위하여 사다리꼴(Trapezoidal)과 S-Curve 형태로 가감속 프로파일을 생성하여 운전할 수 있습니다. 이때, 속도명령 S-Curve 시간을 1[ms]이상으로 설정하면 S-Curve 운전을 할 수 있습니다.

속도명령 가감속시간(0x2301, 0x2302)은 정지에서 정격속도로 가속 혹은 정격속도에서 정지하는데까지 감속하는데 걸리는 시간입니다.(아래 그림 참조)

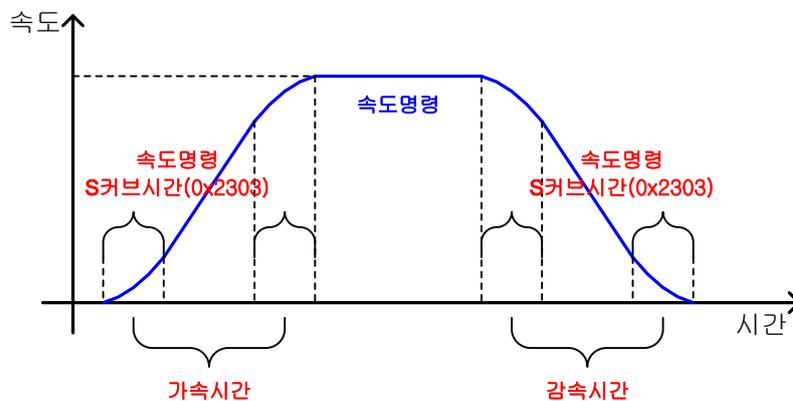


이때, 실제 가감속 시간은 아래와 같이 계산할 수 있습니다.

$$\text{가속시간} = \text{속도명령/정격속도} \times \text{속도명령가속시간}(0x2301)$$

$$\text{감속시간} = \text{속도명령/정격속도} \times \text{속도명령감속시간}(0x2302)$$

아래 그림과 같이 속도명령 S커브시간(0x2303)을 1 이상의 값으로 설정하면 S커브 형태의 가감속 프로파일을 생성하여 운전할 수 있습니다. 가감속 시간과 S커브 설정시간과의 관계를 확인하시기 바랍니다.



6.4.2 서보-락 기능

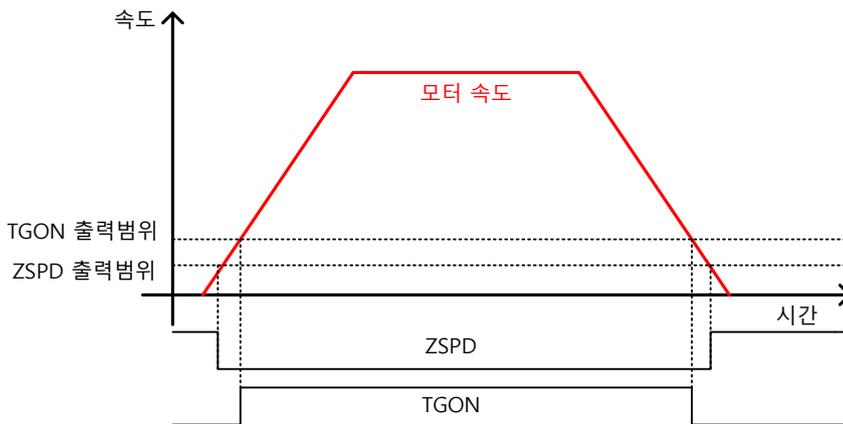
속도 제어 시 속도 명령이 0으로 입력되어도 서보의 위치는 락(Lock)되지 않습니다. 이는 속도 제어의 특성으로 이때, 서보-락 기능 설정(0x2311)을 이용하여 서보 위치를 락 할 수 있습니다.

설정값	설정내용
0	서보-락 기능 사용하지 않음
1	서보-락 기능 사용

서보-락 기능을 사용하면 속도 명령이 0으로 입력되는 시점의 위치를 기준으로 내부적으로 위치를 제어하게 됩니다. 속도 명령이 0이 아닌 값으로 입력되면 정상적인 속도제어로 전환됩니다.

6.4.3 속도 제어 관련 신호

아래 그림과 같이 속도 피드백의 값이 ZSPD 출력 범위(0x2404) 이하가 되면 ZSPD(영속도) 신호를 출력하며, TGON 출력 범위(0x2405) 이상이 되면 TGON(모터회전) 신호를 출력하게 됩니다.



그리고, 명령과 속도 피드백의 차이, 즉 속도 오차가 INSPD 출력 범위(0x2406) 이하이면 INSPD(속도일치) 신호를 출력합니다.

■ 관련 오브젝트

Index	Sub Index	이름	변수형식	접근성	PDO 할당	단위
0x2404	-	ZSPD 출력 범위 (ZSPD Output Range)	UINT	RW	Yes	rpm
0x2405	-	TGON 출력 범위 (TGON Output Range)	UINT	RW	Yes	rpm
0x2406	-	INSPD 출력 범위 (INSPD Output Range)	UINT	RW	Yes	rpm

6.5 위치 제어 관련 설정

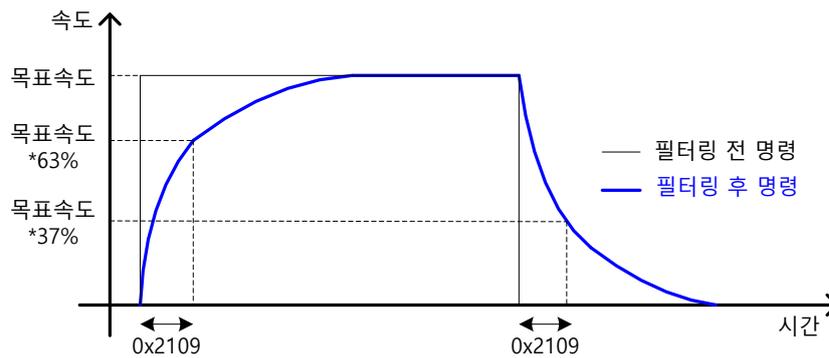
6.5.1 위치 명령 필터

위치 명령에 필터를 적용하여 부드러운 운전을 하기 위함입니다. 과도응답 특성을 갖는 운동의 경우 충격파(Jerk)가 발생 할 수 있습니다. 이런 경우 적절한 값을 입력하면 임계제동(적절한 응답)이 가능하게 됩니다.

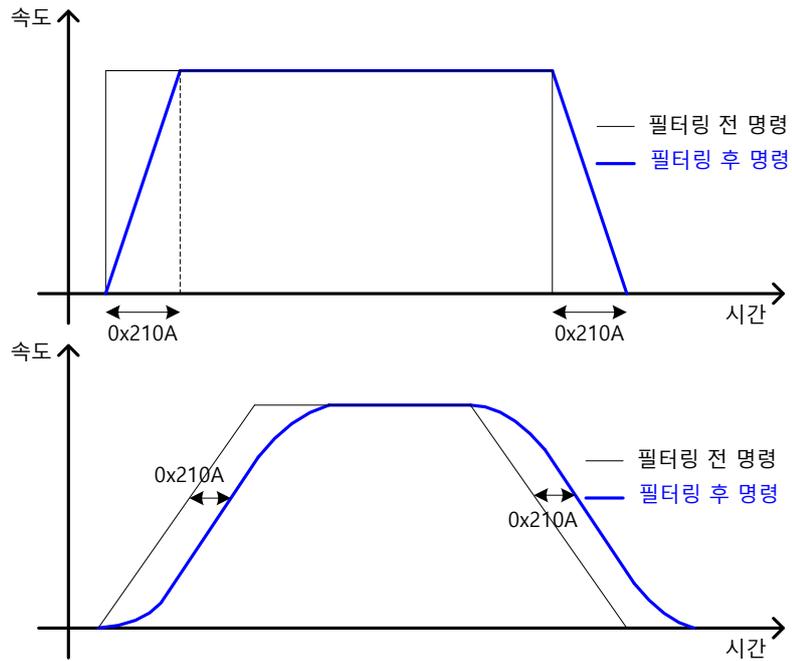
1 차 Low pass filter 를 이용한 위치 명령 필터 시정수(0x2109)와 이동 평균을 이용한 위치 명령 평균 필터 시정수(0x210A)를 설정할 수 있습니다. 단 위치 명령 평균 필터 시정수(0x210A)의 값이 너무 크면 목표지점에 느리게 도달 할 수 있으므로 적절한 설정이 필요합니다.

위치 명령 필터는 다음과 같은 경우에 사용할 수 있습니다.

- (1) 전자 기어비가 10 배 이상일 경우
- (2) 상위장치에서 가감속 프로파일을 생성할 수 없을 경우



위치 명령 필터 시정수(0x2109)를 이용한 위치 명령 필터



위치 명령 평균 필터 시정수(0x210A)를 이용한 위치 명령 필터

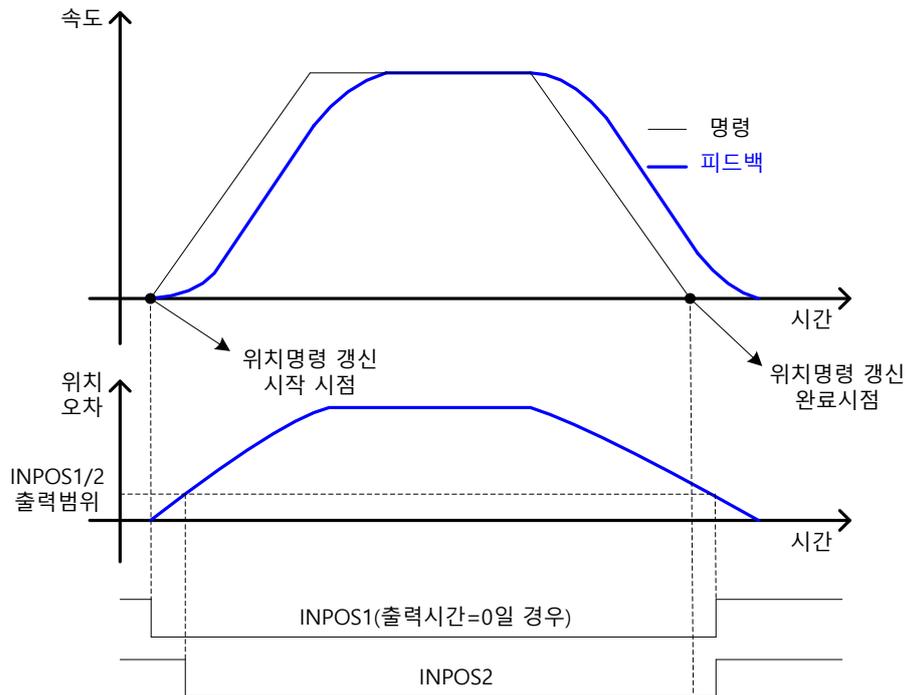
■ 관련 오브젝트

Index	Sub Index	이름	변수형식	접근성	PDO 할당	단위
0x2109	-	위치 명령 필터 시정수 Position Command Filter Time Constant	UINT	RW	Yes	0.1ms
0x210A	-	위치 명령 평균 필터 시정수 Position Command Average Filter Time Constant	UINT	RW	Yes	0.1ms

6.5.2 위치 제어 관련 신호

아래 그림과 같이 상위제어기로부터 입력받은 위치명령값과 위치피드백값의 차이, 즉 위치 오차값이 INPOS1 출력 범위(0x2401) 이하이면서 INPOS1 출력 시간(0x2402)동안 유지되면 INPOS1(위치완료 1) 신호를 출력합니다. 단, 위치 명령이 갱신되지 않는 상태에서만 INPOS1 신호를 출력합니다.

이때, 위치 명령의 갱신 여부와 관계없이 위치 오차값이 INPOS2 출력 범위(0x2403) 이하가 되면 INPOS2(위치완료 2) 신호를 출력합니다.



■ 관련 오브젝트

Index	Sub Index	이름	변수형식	접근성	PDO 할당	단위
0x2401	-	INPOS1 출력 범위 (INPOS1 Output Range)	UINT	RW	Yes	UU
0x2402	-	INPOS1 출력 시간 (INPOS1 Output Time)	UINT	RW	Yes	ms
0x2403	-	INPOS2 출력 범위 (INPOS2 Output Range)	UINT	RW	Yes	UU

6.6 토크 제어 관련 설정

6.6.1 속도 제한 기능

토크 제어 모드에서는 상위기로부터 입력된 토크명령에 의해 토크를 제어하며, 속도를 제어하지 않으므로 과도한 토크 명령에 의해 속도가 과도하게 증가하여 기구부가 파손될 수 있습니다. 이에 본 드라이브는 토크 제어 시 설정된 파라미터에 의해 모터의 속도를 제한하는 기능을 제공합니다.

아래와 같이 속도 제한 기능 설정(0x230D)의 설정값에 따라 모터의 최대 속도 혹은 제한 속도 값(0x230E)으로 속도의 제한이 가능합니다. 속도의 제한 여부는 VLMT(속도제한) 출력값을 통하여 확인할 수 있습니다.

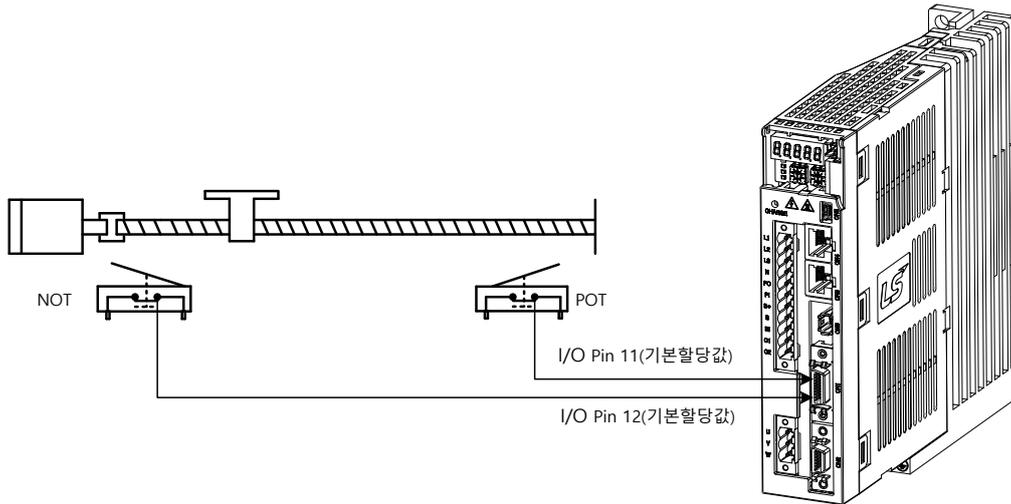
설정값	설정내용
0	제한 속도 값(0x230E)으로 제한
1	모터 최대 속도로 제한

■ 관련 오브젝트

Index	Sub Index	이름	변수형식	접근성	PDO 할당	단위
0x230D	-	속도 제한 기능 설정 (Speed Limit Function Select)	UINT	RW	No	-
0x230E	-	제한 속도 값 (Speed Limit Value)	UINT	RW	Yes	rpm

6.7 정/역 리미트 설정

드라이브의 정방향 및 역방향의 리미트 신호를 이용하여 기구부의 가동영역 이내에서 안전하게 운전할 수 있는 기능입니다. 안전한 운전을 위하여 반드시 리미트 스위치를 연결 및 설정하여 주십시오. 설정은 『5.2.1 디지털 입력 신호의 할당』을 참조하십시오.



정/역 리미트 신호가 입력되었을 경우 모터의 정지 방법은 비상 정지 설정(0x2013)에 따릅니다.

설정값	설명
0	다이내믹 브레이크 제어모드(0x2012)에 설정된 방법으로 정지 다이내믹 브레이크를 이용하여 정지 후 토크 명령을 0으로 유지
1	비상 정지 토크(0x2113)를 이용하여 감속 정지

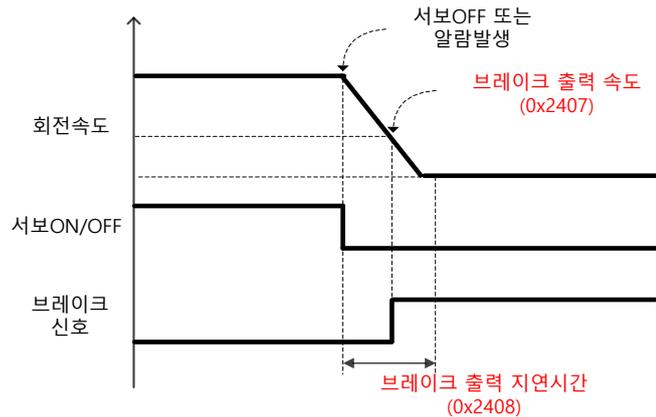
■ 관련 오브젝트

Index	Sub Index	이름	변수형식	접근성	PDO 할당	단위
0x2012	-	다이내믹 브레이크 제어모드 설정 (Dynamic Brake Control Mode)	UINT	RW	No	-
0x2013	-	비상 정지 설정 (Emergency Stop Configuration)	UINT	RW	No	-
0x2113	-	비상 정지 토크 (Emergency Stop Torque)	UINT	RW	Yes	-

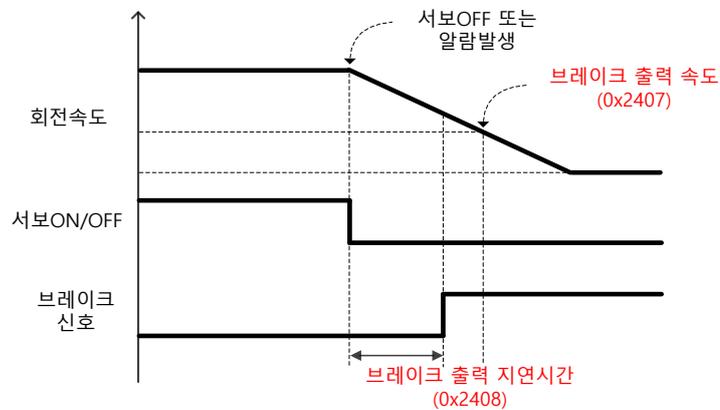
6.8 브레이크 출력 신호 기능 설정

모터가 회전 중에 서보 오프 혹은 서보 알람에 의해 정지 할 경우, 브레이크 신호를 출력하는 속도(0x2407) 및 지연 시간(0x2408)을 설정함으로써 출력 타이밍을 설정할 수 있습니다.

모터의 회전 속도가 설정 속도(0x2407) 이하가 되거나 서보 오프 명령 후 출력 지연 시간(0x2408)이 경과하면 브레이크 신호가 출력됩니다.



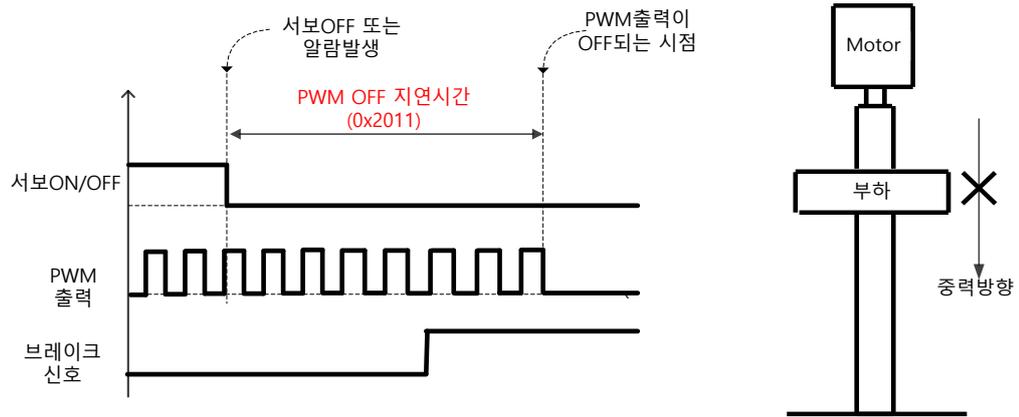
브레이크 출력 속도(0x2407)에 의한 신호출력 시 타이밍도



브레이크 출력 지연시간(0x2408)에 의한 신호출력 시 타이밍도

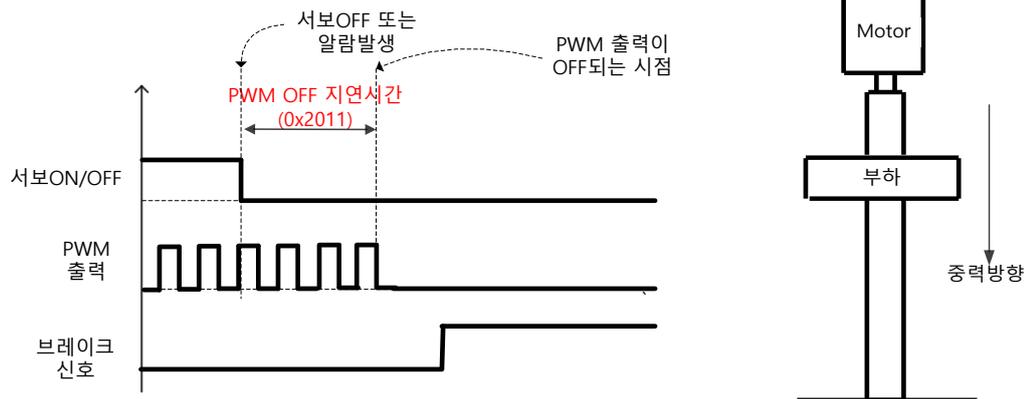
서보 오프 혹은 서보 알람 시 실제 PWM 출력이 OFF 될 때까지의 지연시간을 설정합니다.

수직 축에 브레이크 장착 모터를 사용할 경우 수직 축 방향으로 흘러내리는 현상을 방지하기 위해서 브레이크 신호를 먼저 출력하고 본 설정 시간 후에 PWM 을 OFF 하도록 하면 됩니다.



(1) 브레이크 신호가 먼저 출력되고 PWM 출력이 OFF 되는 경우

PWM 출력 OFF 전 브레이크 신호를 출력함으로써 중력에 의해 수직 축 방향으로의 낙하를 방지할 수 있습니다.



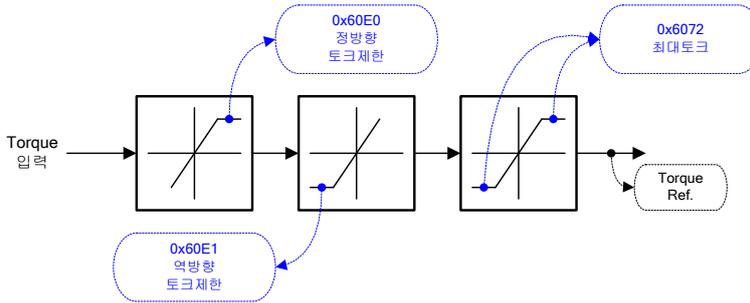
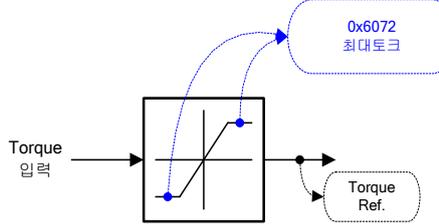
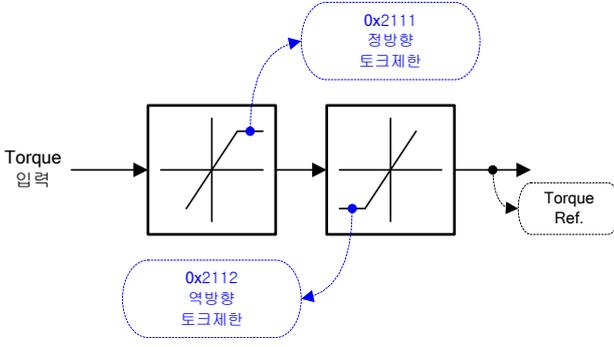
(2) PWM 출력이 먼저 OFF 되고 브레이크 신호가 출력되는 경우

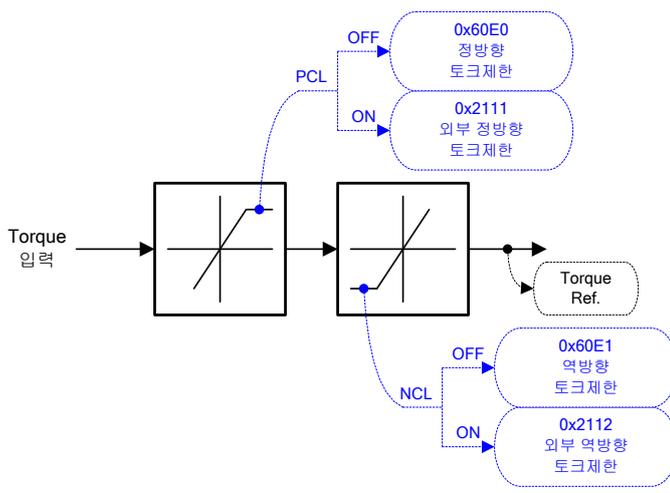
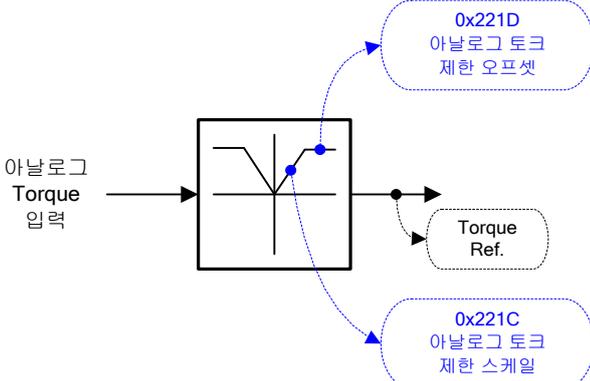
브레이크 신호 출력 전 PWM 출력이 먼저 OFF 됨으로써 중력에 의해 수직 축 방향으로 낙하하게 됩니다.

6.9 토크 제한 기능

기계 보호의 목적으로 드라이브의 출력 토크를 제한할 수 있습니다. 출력 토크의 제한은 토크 제한 기능 설정(0x2110)에 의해 가능합니다. 토크 제한값의 설정 단위는 [0.1%]입니다.

- 토크 제한 기능 설정(0x2110) 설명

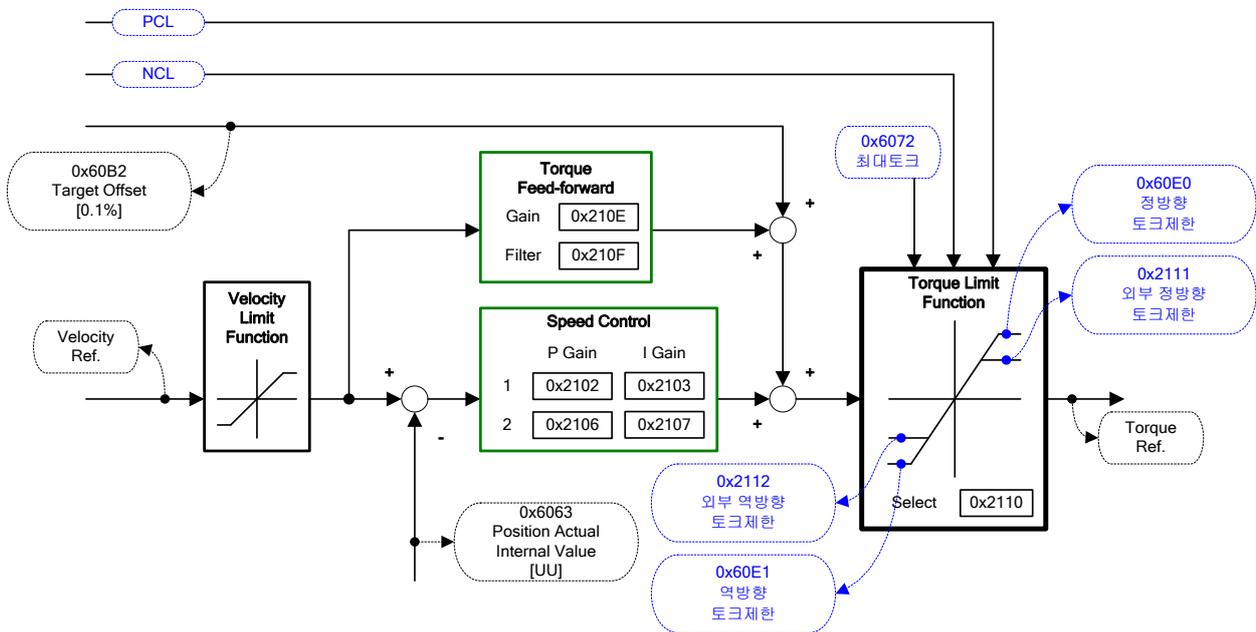
제한 기능	설명
<p>내부 토크 제한1 (설정값 0)</p>	 <p>운전 방향에 따라 정/역방향의 토크 제한값을 사용하여 제한, 최대값은 최대 토크 (0x6072)에 의해 제한됨.</p> <p>- 정방향: 0x60E0, 역방향: 0x60E1</p>
<p>내부 토크 제한2 (설정값 1)</p>	 <p>운전 방향에 관계없이 최대 토크(0x6072)에 의해서만 제한됨</p>
<p>외부 토크 제한 (설정값 2)</p>	 <p>운전 방향에 따라 외부 정/역방향 토크 제한값을 사용하여 제한</p> <p>- 정방향: 0x2111, 역방향: 0x2112</p>

<p>내부+외부 토크 제한 (설정값 3)</p>	 <p>운전 방향 및 토크 제한 신호에 따라 내부 및 외부 토크 제한값을 사용하여 제한</p> <ul style="list-style-type: none"> - 정방향: 0x60E0(PCL 신호 미 입력 시), 0x2111(PCL 신호 입력 시) - 역방향: 0x60E1(NCL 신호 미 입력 시), 0x2112(NCL 신호 입력 시)
<p>아날로그 토크 제한 (설정값 4)</p>	 <p>아날로그 입력 전압에 따라 토크 제한 값을 사용하여 제한</p> <ul style="list-style-type: none"> - 아날로그 입력전압의 부호와 관계없이 +/-10[V] 입력시 300[%]의 토크로 정역방향으로 토크 제한 - 아날로그 입력전압 대비 토크제한은 아래와 같습니다. - 토크 제한 기능 설정(0x2110)을 4로 설정하면 아날로그 입력전압에 따라 토크 제한이 됩니다. 제한값은 하기 계산식에 의하여 결정됩니다. $\text{토크제한값}[\%] = \left(\frac{\text{입력전압}[\text{mv}] - \text{토크입력오프셋}(0x221C)[\text{mV}]}{1000} \right) \times \frac{\text{토크명령스케일}[0x221D]}{10}$

예시1) 명령스케일러를 100으로 설정하고 오프셋을 0으로 설정하면
 입력전압이 -10[V]일때는

$$\text{토크제한값[\%]} = \left(\frac{-10000[\text{mV}] - 0[\text{mV}]}{1000} \right) \times \frac{100}{10} = -100[\%]$$

-100[%]까지 토크가 제한이 됩니다. 반대로 사용자가 입력전압을 10[V]로 입력하면 100[%]로 토크가 제한됩니다.

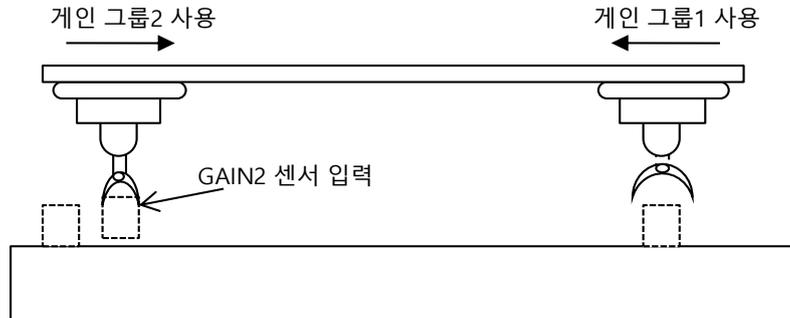


■ 관련 오브젝트

Index	Sub Index	이름	변수형식	접근성	PDO 할당	단위
0x2110	-	토크 제한 기능 설정 (Torque Limit Function Select)	UINT	RW	Yes	-
0x2111	-	외부 정방향 토크 제한값 (External Positive Torque Limit Value)	UINT	RW	Yes	0.1%
0x2112	-	외부 역방향 토크 제한값 (External Negative Torque Limit Value)	UINT	RW	Yes	0.1%
0x6072	-	최대 토크 (Maximum Torque)	UINT	RW	Yes	0.1%
0x60E0	-	정방향 토크 제한값 (Positive Torque Limit Value)	UNIT	RW	Yes	0.1%
0x60E1	-	역방향 토크 제한값 (Negative Torque Limit Value)	UINT	RW	Yes	0.1%

6.10 게인 전환 기능

6.10.1 게인 그룹 전환



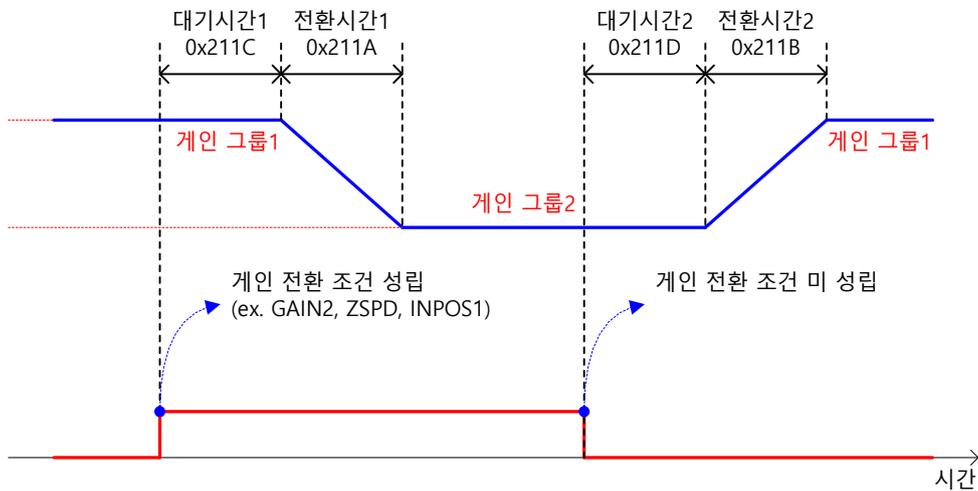
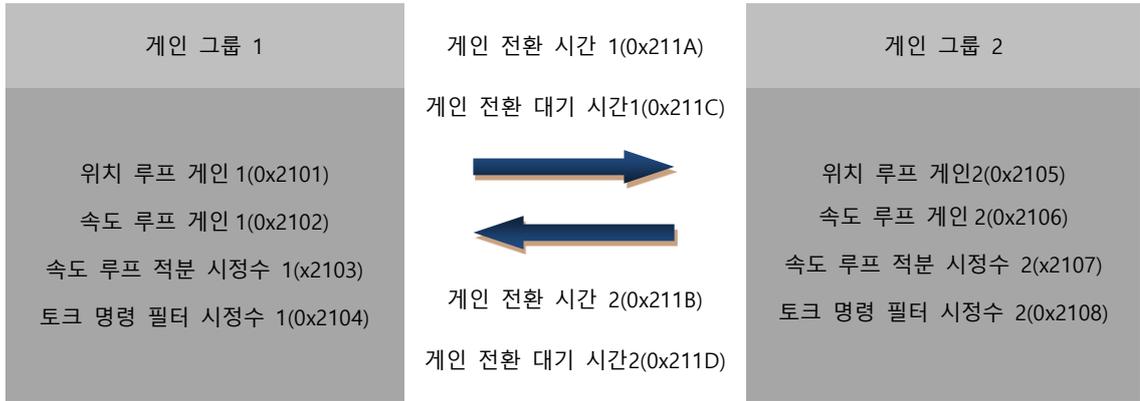
게인 조정 방법 중 하나로 게인 그룹 1 과 그룹 2 를 전환하는 기능입니다. 게인 전환을 통하여 위치결정 시간을 단축시킬 수 있습니다.

게인 그룹은 위치루프게인/속도루프게인/속도루프적분시정수/토크명령필터시정수로 이루어지며 게인 전환기능(0x2119)은 다음과 같이 설정 가능합니다.

- 게인 전환기능(0x2119) 설명

설정값	설정내용
0	게인 그룹 1만 사용
1	게인 그룹 2만 사용
2	GAIN2 입력 상태에 따라 게인 전환 - 0: 게인 그룹 1 사용 - 1: 게인 그룹 2 사용
3	Reserved
4	Reserved
5	Reserved
6	ZSPD 출력 상태에 따라 게인 전환 - 0: 게인 그룹 1 사용 - 1: 게인 그룹 2 사용
7	INPOS1 출력 상태에 따라 게인 전환 - 0: 게인 그룹 1 사용 - 1: 게인 그룹 2 사용

게인 전환 시 대기시간 및 전환시간의 타이밍은 아래와 같습니다.



■ 관련 오브젝트

Index	Sub Index	이름	변수형식	접근성	PDO 할당	단위
0x2119	-	게인 전환 모드 (Gain Conversion Mode)	UINT	RW	Yes	-
0x211A	-	게인 전환 시간 1 (Gain Conversion Time 1)	UINT	RW	Yes	ms
0x211B	-	게인 전환 시간 2 (Gain Conversion Time 2)	UINT	RW	Yes	ms
0x211C	-	게인 전환 대기 시간 1 (Gain Conversion Waiting Time 1)	UINT	RW	Yes	ms
0x211D	-	게인 전환 대기 시간 2 (Gain Conversion Waiting Time 2)	UINT	RW	Yes	ms

6.10.2 P/PI 제어 전환

PI 제어는 속도제어기의 비례(P) 및 적분(I) 게인을 모두 사용하여, P 제어는 비례 게인만을 사용하여 제어하는 것을 의미합니다.

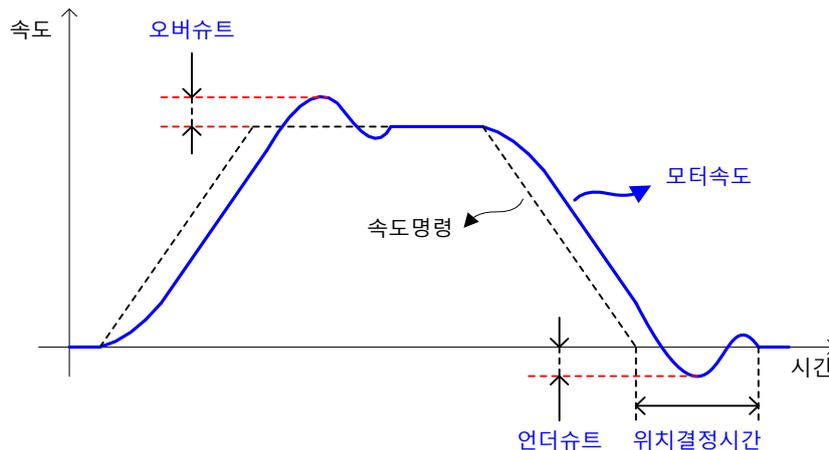
비례 게인은 전체 제어기의 응답성을 결정하며 적분 게인은 정상상태의 오차를 없애기 위하여 사용합니다. 적분 게인이 너무 크면 가감속시 오버슈트를 발생 시킵니다.

PI/P 제어 전환 기능은 서보내부의 파라미터(토크, 속도, 가속도, 위치편차)를 조건으로 PI 제어 와 P 제어를 전환하는 기능이며, 아래와 같은 경우에 사용하는 기능입니다.

속도제어: 가감속시의 오버슈트 혹은 언더슈트를 억제하고자 하는 경우

위치제어: 위치결정 동작시의 언더슈트를 억제하여 위치결정시간을 단축하고자 하는 경우

상위 장치의 가감속 설정 혹은 Moving Magnet Drive 의 소프트 스타트 설정, 위치 명령 필터 설정 등을 통해서도 비슷한 효과를 얻을 수 있습니다.



P/PI 제어 전환 모드(0x2114)에 의해 설정 가능하며 아래 내용을 참조하시기 바랍니다. PCON 입력에 의한 P 제어로의 전환은 본 설정값보다 우선하여 동작합니다.

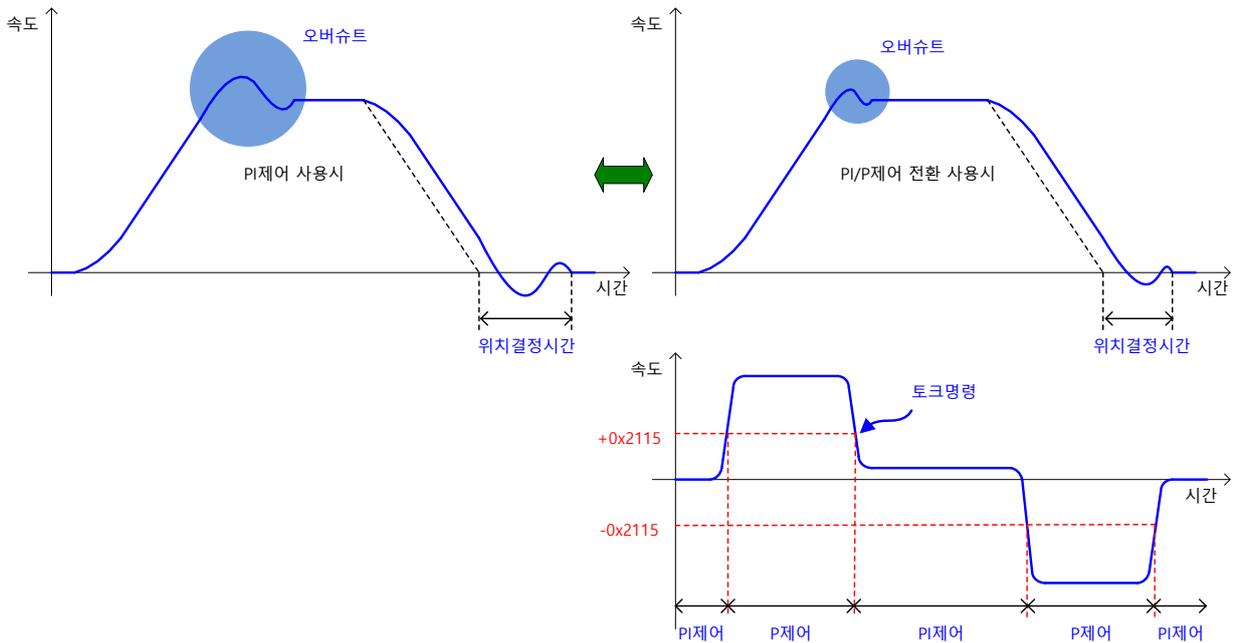
설정값	설정내용
0	항상 PI 제어
1	명령 토크가 P 제어 전환 토크(0x2115) 이상일 경우 P 제어로 전환
2	명령 속도가 P 제어 전환 속도(0x2116) 이상일 경우 P 제어로 전환
3	가속도 명령이 P 제어 전환 가속도(0x2117) 이상일 경우 P 제어로 전환
4	위치 오차가 P 제어 전환 위치 오차(0x2118) 이상일 경우 P 제어로 전환

■ 관련 오브젝트

Index	Sub Index	이름	변수형식	접근성	PDO 할당	단위
0x2114	-	P/PI 제어 전환 모드 (P/PI Control Conversion Mode)	UINT	RW	Yes	-
0x2115	-	P 제어 전환 토크 (P Control Switch Torque)	UINT	RW	Yes	0.1%
0x2116	-	P 제어 전환 속도 (P Control Switch Speed)	UINT	RW	Yes	rpm
0x2117	-	P 제어 전환 가속도 (P Control Switch Acceleration)	UINT	RW	Yes	rpm/s
0x2118	-	P 제어 전환 위치 오차 (P Control Switch Following Error)	UINT	RW	Yes	pulse

■ 토크명령에 의한 P/PI 전환 예

속도제어 시 P/PI 제어 전환을 사용하지 않고 항상 PI 제어로 하였을 경우 가감속시의 오차의 적분항이 누적되어 오버슈트가 발생하고 위치 결정시간이 길어집니다. 이때, 적절한 P/PI 전환 모드를 사용하면 오버슈트를 줄이고 위치 결정시간을 단축 시킬 수 있습니다. 토크명령에 의한 전환 모드의 예를 아래 그림에 나타내었습니다.



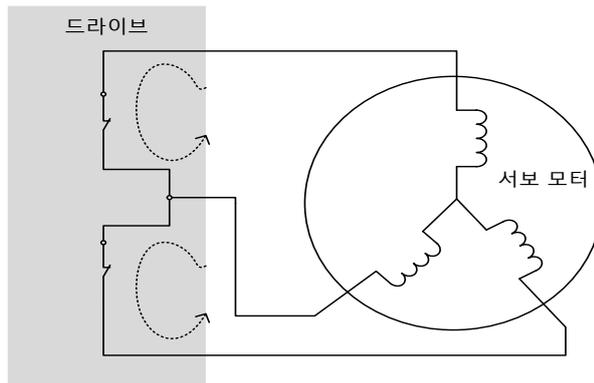
6.11 다이내믹 브레이크

다이내믹 브레이크(Dynamic Brake)란?

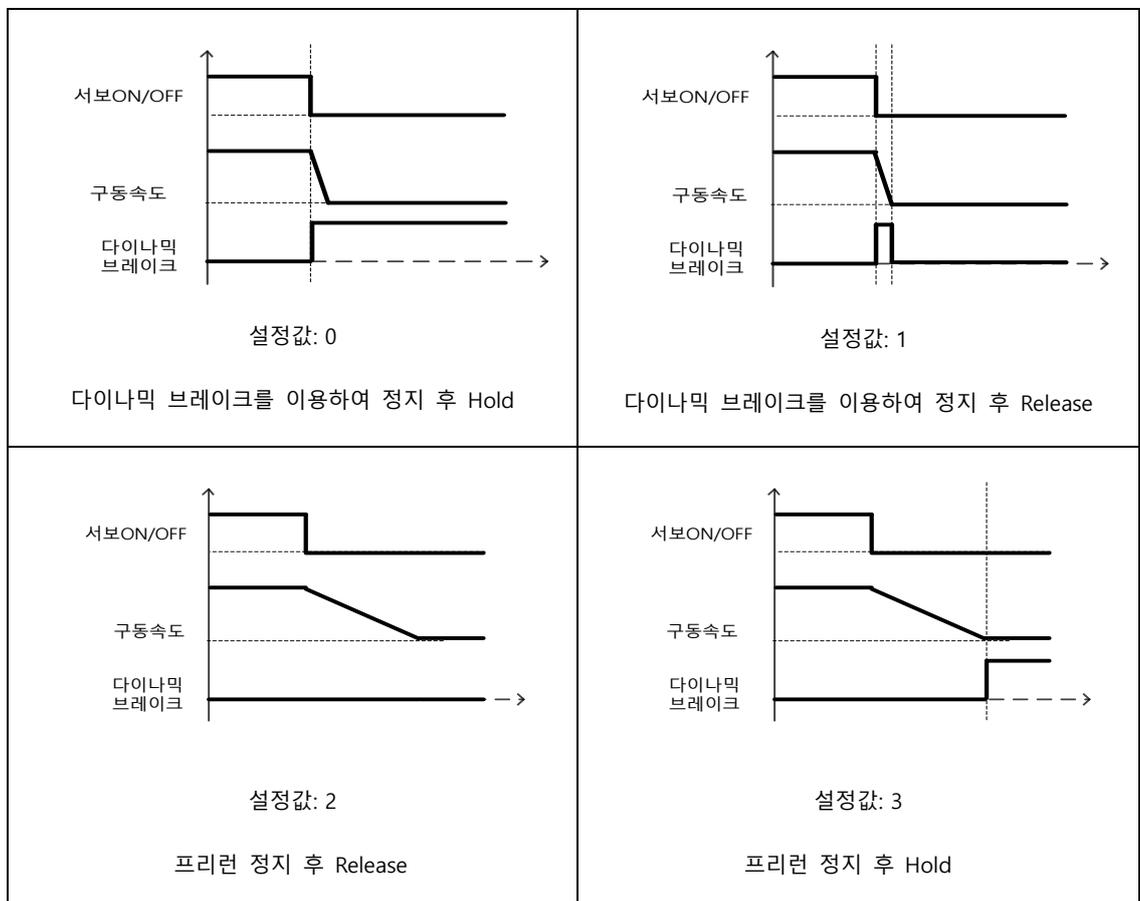
: 서보 모터의 상을 전기적으로 단락하여 모터를 급속히 정지시키는 방법임

다이내믹 브레이크 관련 회로는 드라이브 내부에 내장되어 있음

본 드라이브는 모델에 따라 2 상만을 단락하는 경우와 3 상을 모두 단락하는 경우가 있음



다이내믹 브레이크 제어모드 설정(0x2012)을 통해 아래와 같은 정지모드를 다양하게 설정 할 수 있습니다.

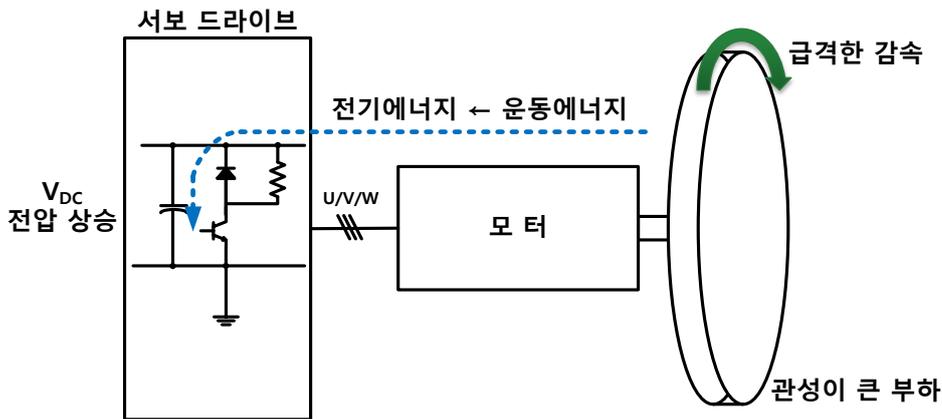


■ 관련 오브젝트

Index	Sub Index	이름	변수형식	접근성	PDO 할당	단위
0x2012	-	다이나믹 브레이크 제어모드 설정 (Dynamic Brake Control Mode)	UINT	RW	No	-
0x2013	-	비상 정지 설정 (Emergency Stop Configuration)	UINT	RW	No	-

6.12 회생 저항 설정

회생은 관성이 큰 부하를 구동하거나 급격한 감속으로 인해 모터의 운동에너지가 전기에너지로 변환되어 드라이브 내로 입력되는 현상입니다. 이때, 회생으로 인해 드라이브 내부전압(V_{DC})이 상승하는 것을 억제하여 드라이브의 소손을 방지하고자 회생 저항을 사용합니다.



■ 관련 오브젝트

Index	Sub Index	이름	변수형식	접근성	PDO 할당	단위
0x2009	-	회생 저항 설정 (Regeneration Brake Resistor Configuration)	UINT	RW	No	-
0x200A	-	회생 저항 Derating Factor 설정 (Regeneration Brake Resistor Derating Factor)	UINT	RW	No	%
0x200B	-	회생 저항값 설정 (Regeneration Brake Resistor Value)	UINT	RW	No	Ω
0x200C	-	회생 저항 용량 설정 (Regeneration Brake Resistor Capacity)	UINT	RW	No	Watt

6.12.1 내부 회생 저항 사용

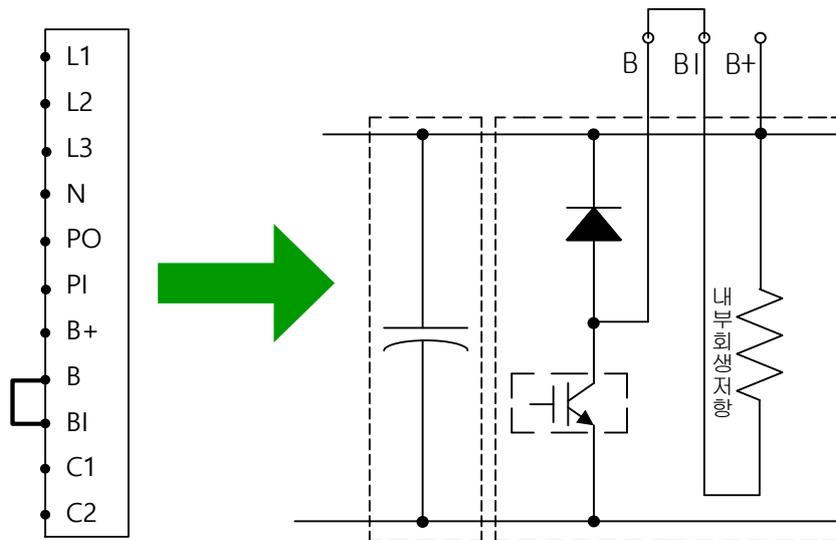
본 드라이브는 용량에 따라 내부에 회생 저항을 기본으로 장착하고 있습니다. 드라이브 용량에 따른 내장 회생 저항의 사양은 다음과 같습니다.

사용전압	기종	저항값	표준용량	* 특이사항
200[V]	L7MMTA001U~L7MMTA004U	100[Ω]	내장 50[W]	⚠ 주의 회생 용량 확장 시 저항값은 "11.5 옵션 및 주변기기"를 참조하여 사용해 주십시오.
	L7MMTA008U~L7MMTA010U	40[Ω]	내장 100[W]	
	L7MMTA020U~L7MMTA035U	13[Ω]	내장 150[W]	

드라이브 내에 기본 장착된 회생 저항을 사용할 때에는 다음의 순서에 따라 설정해야 합니다.

1. 회생 저항 배선

- B, BI 단자를 단락 확인(출고 시 기본 단락, 1kW 이하)



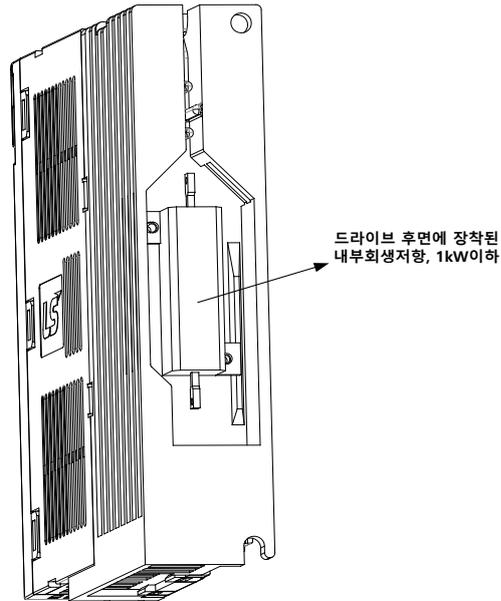
내부 회생 저항 사용 시 배선 방법

2. 회생 저항 설정(0x2009)

- 드라이브에 내장된 회생 저항 사용 설정(0x2009 = 0)
- 드라이브의 방열판 후면에 기본 부착
- 초기값: 0

3. 내부 회생 저항값 및 용량 확인

- 내부 회생 저항값 확인 (0x200B)
- 회생 저항 용량 확인 (0x200C)
- 1KW 이하: 드라이브 방열판 후면에 기본 장착(아래 그림 참조)
- 3.5KW 이상 15KW 미만: 드라이브 내부에 기본 장착
- 15KW 이상: 내부 회생 저항 미 장착

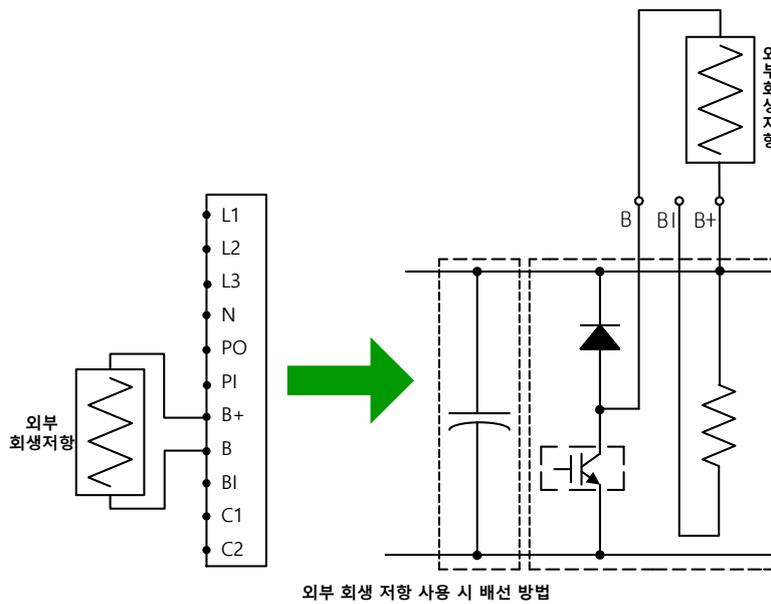


6.12.2 외부 회생 저항 사용

운전 상황을 고려하여 외부 회생 저항을 사용할 때에는 다음의 순서에 따라 설정해야 합니다.

1. 외부 회생 저항 배선

- B, B+ 단자에 외부 회생 저항 연결
- B, BI 단자를 단락 제거(출고 시 기본 단락, 1kW 이하)



2. 회생 저항 설정(0x2009)

- 외부에 별도로 장착한 회생 저항 사용 설정(0x2009=1)
- 내부 회생 저항보다 큰 용량의 회생 저항을 연결할 시 설정

3. 회생 저항값 설정 (0x200B)

- 외부에 별도로 장착한 회생 저항값을 [Ω]단위로 설정
- 회생 저항 설정(0x2009)을 1로 설정하였을 때 반드시 설정
- 초기값: 0

4. 회생 저항 용량 설정 (0x200C)

- 외부에 별도로 장착한 회생 저항의 용량을 [W]단위로 설정
- 회생 저항 설정(0x2009)을 1로 설정하였을 때 반드시 설정
- 초기값: 0

5. 회생 저항의 최대 용량 및 허용 시간 설정 (0x200D, 0x200E)

- 외부에 별도로 장착한 회생 저항의 데이터시트를 통해 제공되는 최대 용량 및 최대 용량에서의 사용 시간을 설정
- 별도로 제공되는 값이 없을 경우는 최대 용량은 회생 저항 용량 설정(0x200C)의 5 배, 허용 시간은 5000[ms]로 설정(일반적인 회생용 저항의 사양이나 저항에 따라 다를 수 있음)
- 회생 저항 설정(0x2009)을 1 로 설정하였을 때 반드시 설정

외부 회생 저항 사용을 위해 본사에서 옵션으로 제공하는 회생 저항의 사양은 다음과 같습니다.

사용 전압	드라이브 용량	저항값	저항 용량(옵션)	모델명
200[V]	100W	50Ω	140W	APCS-140R50
	200W			
	400W			
	1KW	30Ω	300W	APCS-300R30
	3.5KW	30Ω	600W	APC-600R30

6.12.3 기타 고려 사항

드라이브 설치 주변 환경 및 방열 조건을 고려하여 회생 저항 Derating Factor(0x200A)를 설정할 수 있습니다. 방열 조건이 좋지 않으면 Derating(용량보다 낮게)하여 사용하기 바랍니다.

Derating 하여 사용 시(값을 100 이하로 설정) 회생 과부하 알람(AL-23)이 설정값이 작을수록 빠르게 발생하게 됩니다.

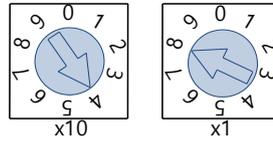
Derating Factor 를 100% 이상으로 설정하고자 할 때에는 반드시 설치된 드라이브의 방열 조건을 충분히 고려하여야 합니다.

6.13 드라이브 노드 주소 설정(ADDR)

드라이브의 노드 주소를 설정합니다. 설정된 주소는 노드 ID(0x2003)에서 확인 할 수 있습니다. 노드 설정 스위치의 값은 전원 투입시에 한번만 읽습니다. 이후 변경한 설정값은 전원 재투입 시에만 반영됩니다.

본 드라이브의 경우 아래와 같이 0~9 까지 설정가능한 로터리 스위치 2 개로 구성되어 있어 0~99 의 노드 주소가 설정가능합니다. 주소를 48 로 설정한 예입니다.

⚠ 노드 ID 설정을 위한 로터리 스위치 조작은 드라이브 전원 미인가 상태에서 하십시오.

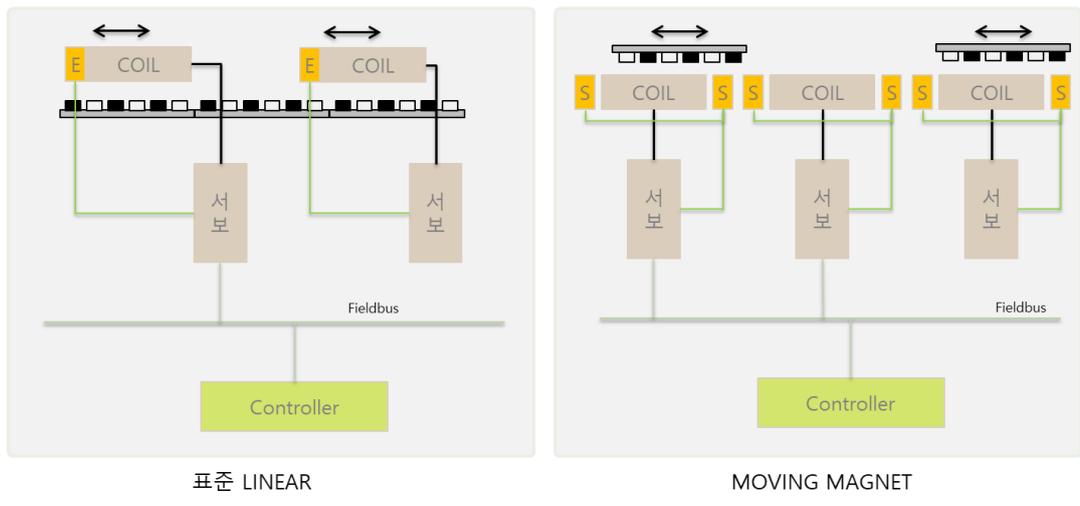


주) 마스터에서 EtherCAT 드라이브의 노드 주소를 읽는 방법은 “ETG.1020 EtherCAT Protocol Enhancements” 문서의 18.4.1 Requesting ID 부분을 참조하시기 바랍니다.

7. Moving Magnet 리니어 시스템(LSMMT)

Moving Magnet 리니어 시스템은 코일이 고정되어 있고 자성체가 이동자가 되어 움직이는 시스템으로 이동자에 케이블이 없어 거리에 제한이 없고 코일, 자석, 센서등 시스템 파트가 단순구조이기 때문에 유지보수가 쉬운 장점이 있습니다.

확장성이 무한하기 때문에 각종 생산설비에 적용 가능하고 그 중에서 특히 차세대 물류이송 솔루션으로 각광받고 있습니다.



7.1 Encoder/Motor 설정

Moving Magnet Drive 를 이용하여 Moving Magnet Module 혹은 Moving Magnet Sensor Board 를 적용한 리니어 모듈을 구동할 수 있도록 전반적인 설정 방법을 설명합니다.

7.1.1 Encoder 정보 설정

Moving Magnet Sensor Board 를 적용한 리니어 모듈의 경우 [0x2001] Encoder Type 을 아래와 같이 설정하여야 합니다.

Moving Magnet Module 의 경우 드라이브 전원을 켤 경우 자동으로 설정됩니다.

설정값	엔코더 형식
91	Moving Magnet Sensor Board

■ 관련 오브젝트

Index	Sub Index	이름	변수형식	접근성	PDO 할당	단위
0x2001	-	Encoder Type (엔코더 타입)	UINT	RW	No	-

7.1.2 Motor 정보 설정

당사에서 공급하는 Moving Magnet Module 외의 Third party 에서 공급하는 모터를 당사의 Moving Magnet Sensor Board 와 결합하여 드라이브를 통해 구동하기 위하여 다음과 같은 모터 파라미터를 공급합니다. 적절한 파라미터를 입력하여야 구동이 가능합니다.

설정 방법에 대한 자세한 내용은 10.2 절 Manufacturer Specific Objects 의 Third Party Motor Support(0x2800~)을 참고하여 주십시오.

Moving Magnet Module 의 경우 드라이브 전원을 켜 경우 자동으로 설정 됩니다.

■ 관련 오브젝트

Index	Sub Index	이름	변수형식	접근성	PDO 할당	단위
0x2800	-	[Third Party Motor] Type (3rd Party 모터 타입)	UINT	RW	No	-
0x2801	-	[Third Party Motor] Number of Poles (3rd Party 모터 극수)	UINT	RW	No	-
0x2802	-	[Third Party Motor] Rated Current (3rd Party 모터 정격 전류)	FP32	RW	No	Arms
0x2803	-	[Third Party Motor] Maximum Current (3rd Party 모터 최대 전류)	FP32	RW	No	Arms
0x2804	-	[Third Party Motor] Rated Speed (3rd Party 모터 정격 속도)	UINT	RW	No	mm/s
0x2805	-	[Third Party Motor] Maximum Speed (3rd Party 모터 최대 속도)	UINT	RW	No	mm/s
0x2806	-	[Third Party Motor] Inertia (3rd Party 모터 관성)	FP32	RW	No	Kg.m ² . 10 ⁻⁴
0x2807	-	[Third Party Motor] Torque Constant (3rd Party 모터 토크 상수)	FP32	RW	No	Nm/A
0x2808	-	[Third Party Motor] Phase Resistance (3rd Party 모터 상 저항)	FP32	RW	No	ohm
0x2809	-	[Third Party Motor] Phase Inductance (3rd Party 모터 상 인덕턴스)	FP32	RW	No	mH
0x280A	-	[Third Party Motor] TN Curve Data 1 (3rd Party 모터 TN 곡선 데이터1)	UINT	RW	No	rpm
0x280B	-	[Third Party Motor] TN Curve Data 2 (3rd Party 모터 TN 곡선 데이터2)	FP32	RW	No	%
0x280C	-	[Third Party Motor] Hall Offset (3rd Party 모터 홀 오프셋)	UINT	RW	No	deg

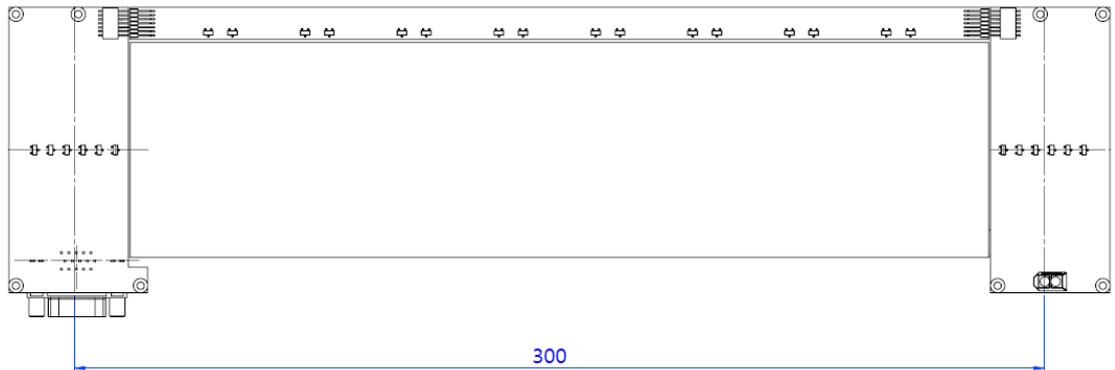
7.1.3 Sensor Board Distance 설정

Moving Magnet Sensor Board 를 적용한 리니어 모듈의 경우 [0x2080] Sensor Boards Distance 를 설정 하여야 합니다. 설계하신 리니어 모듈에 설치되어 있는 Moving Magnet Sensor Board 의 간격을 확인 한 후 um 단위로 입력하시면 됩니다.

Moving Magnet Module 의 경우 드라이브 전원을 켜 경우 자동으로 설정 됩니다.

※설정의 예

[0x2080] Sensor Boards Distance: 300000



■ 관련 오브젝트

Index	Sub Index	이름	변수형식	접근성	PDO 할당	단위
0x2080	-	Sensor Boards Distance (센서보드 간 거리)	UDINT	RW	No	um

7.1.4 Mover(Magnet Track) Length 설정

Moving Magnet Sensor Board 및 Moving Magnet Module 을 적용한 리니어 모듈로부터 구동할 Magnet Track 의 길이를 um 단위로 [0x2081] Mover(Magnet Track)파라미터에 설정 합니다.

■ 관련 오브젝트

Index	Sub Index	이름	변수형식	접근성	PDO 할당	단위
0x2081	-	Mover(Magnet Track) Length (무버 자석 길이)	UDINT	RW	No	um

7.1.5 Magnet Direction 설정

Moving Magnet Sensor Board 및 Moving Magnet Module 의 정방향 진입 극성을 설정 합니다.

설정값	엔코더 형식
0	정 방향 N극 진입
1	정 방향 S극 진입

■ 관련 오브젝트

Index	Sub Index	이름	변수형식	접근성	PDO 할당	단위
0x2084	-	Magnet Direction (자석 방향)	UINT	RW	No	-

7.1.6 Moving Magnet Sensor Board Difference 설정

Moving Magnet Sensor Board 를 적용한 리니어 모듈의 경우 [0x2086] L/R Sensor Board Difference 를 설정 하여야 합니다. 이 파라미터를 설정하지 않을 경우 좌/우측 진입 및 위치센서 교차 시점에서 위치오차가 발생하게 됩니다.

자석이 Moving Magnet Sensor Board 를 모두 덮고 있는 상태에서 당사 설계틀인 Drive CM 의 Trace/Trigger Monitor 를 이용하여 L/R Position Difference 를 확인하시거나 [0x2625] Sensor Board Difference 를 상위장치에서 읽은 후 [0x2086] L/R Sensor Board Difference 파라미터에 써 주십시오.

■ 관련 오브젝트

Index	Sub Index	이름	변수형식	접근성	PDO 할당	단위
0x2086		L/R Sensor Board Difference (좌/우측 센서보드 오차)	INT	RW	No	Pulse

7.1.7 LMS Control Mode 설정

Moving Magnet Sensor Board 및 Moving Magnet Module 을 운전하기 위하여 Cyclic Mode, Profile I/O Mode 를 제공합니다.

Cyclic Mode 의 경우 상위제어기에서 모션 제어기 및 위치 제어기를 구성하고 모듈과 모듈간 이동 시 Switch Over 제어를 통하여 속도리플 저감 및 최적의 성능을 내는 모드 입니다. 그러나 Profile Mode 에 비해 구현이 복잡하다는 단점이 있습니다.

Profile Mode 의 경우 간단한 비트조작을 통해 이동자를 제어할 수 있는 모드로 이동자 모션 구현을 간단하게 구현할 수 있는 장점이 있습니다. 하지만 정지위치의 제한과 Switch Over 제어를 할 수 없어 Cyclic Mode 보다는 제어성능이 다소 떨어지는 단점이 있습니다.

사용하고자 하는 이동자 제어 모드를 아래 표를 참고하여 에 설정 하여 주십시오.

설정값	엔코더 형식
0	Cyclic Mode
1	Profile Mode

■ 관련 오브젝트

Index	Sub Index	이름	변수형식	접근성	PDO 할당	단위
0x2087		LMS Control Mode (이동자 제어 모드)	UINT	RW	No	-

7.2 Moving Magnet Module 기능 1(Cyclic Mode)

Moving Magnet Sensor Board 및 Moving Magnet Module 을 운전하기 위하여 제공하는 제어 모드 중 Cyclic Mode 를 이용하여 제어하는 방법을 설명합니다.

Cyclic Mode 를 이용하여 Moving Magnet 시스템을 제어할 경우 상위장치에서 위치제어기를 구성 후 제어하는 형태이며, 모듈 진입과 탈출 시 [0x261F] Controlword for LMS 파라미터를 통해 Enable/Disable 을 적절히 토글하여야 하고 모듈과 모듈간 이동 시 Switch Over 제어를 통하여 속도 리플을 감소시킬 수 있습니다.

상위장치를 이용하여 Cyclic Mode 제어하려고 할 경우 [0x6060] Mode of Operation 을 9 로 설정하여 주십시오.

7.2.1 Moving Magnet Module 제어(Cyclic)

자석이 모듈위로 진입 할 경우 드라이브가 제어를 시작하도록 [0x261F] Controlword for LMS.1(ENABLE)을 활성화 하여야 합니다.

[0x6040] Controlword 를 이용해 Drive Enable 시 제어 준비 상태이며, [0x261F] Controlword for LMS.1(ENABLE)을 활성화 할 경우 속도제어를 시작합니다.

모듈 배치가 자석 길이로 등간격 배치되어 있을 경우 [0x2620] Statusword for LMS.0(RDY)비트의 활성화에 따라 [0x2622] Target SC Integral term for LMS 에 값을 갱신 후 [0x261F] Controlword for LMS.1(ENABLE)을 제어하여 주십시오.

[0x2622] Target SC Integral term for LMS 설정 값에 대한 자세한 사항은 6.2.4 절 Switch Over 시 제어(LSMMT)를 참고 하여 주십시오.

■ 관련 오브젝트

Index	Sub Index	이름	변수형식	접근성	PDO 할당	단위
0x261F	-	ControlWord for LMS (이동자 컨트롤 워드)	UINT	RW	Yes	-
0x2620	-	StatusWord for LMS (이동자 스테이터스 워드)	UINT	RO	Yes	-
0x2621		Current SC Integral term for LMS (LMS 속도제어기의 현재 적분치)	INT	RO	Yes	0.1%
0x2622		Target SC Integral term for LMS (LMS 속도제어기의 목표 적분치)	INT	RW	Yes	0.1%
0x6040	-	Controlword (컨트롤 워드)	UINT	RW	Yes	-
0x6041	-	Statusword (스테이터스 워드)	UINT	RO	Yes	-

7.2.2 Controlword for LMS(Cyclic)

Cyclic Mode 를 이용하여 이동자 제어를 [0x261F]Controlword for LMS 파라미터의 비트를 핸들링 하여 제어할 수 있습니다. 각 비트별 세부기능은 아래 내용을 참고하여 주십시오.

■ [0x261F]Controlword for LMS 비트필드 및 설명

15	14	13	12	11	10	9	8
REQ_MID	-	-	-	-	-	-	-

Bit 15(REQ_MID) : Set 할 경우 무버에 부착되어 있는 ID Barcode 를 실시간으로 읽어 [0x2623]Mover ID 에 갱신 합니다. 갱신이 되면 [0x2620]Statusword for LMS 의 MID_DONE 비트가 Set 되고 무버가 빠져나갈 때까지 Mover ID 를 갱신하지 않습니다.

7	6	5	4	3	2	1	0
-	-	-	PAUSE	-	-	ENABLE	-

Bit 4(PAUSE) : Set 할 경우 제어 및 위치센서 취득 일시중지 상태가 됩니다. 무버가 주행축이 아닌 방향으로 이동시 사용합니다.

Bit 1(ENABLE) : Set 할 경우 서보 제어를 시작합니다.

7.2.3 Statusword for LMS(Cyclic)

Profile Mode 를 이용하여 이동자 제어시 [0x2620]Statusword for LMS 파라미터의 상태 비트를 보고 이동자를 적절하게 제어할 수 있습니다. 각 비트별 세부기능은 아래 내용을 참고하여 주십시오.

■ [0x2620]Statusword for LMS 비트필드 및 설명

15	14	13	12	11	10	9	8
-	-	-	-	-	-	-	-

7	6	5	4	3	2	1	0
	H_DONE	R_VLD	L_VLD	MID_DONE	PAUSE	ENABLE	READY

Bit 6(H_DONE) : 원점 복귀 완료 혹은 현재 위치가 절대 위치일 경우 Set 됩니다.

Bit 4(R_VLD) : 우측 센서가 유효할 경우 Set 됩니다.

Bit 3(L_VLD) : 좌측 센서가 유효할 경우 Set 됩니다.

Bit 2(MID_DONE) : ID Barcode 를 정상적으로 읽었을 경우 Set 됩니다.

Bit 1(ENABLE) : 서보 제어 준비 상태(SVON) 이상일 경우 Set 됩니다.

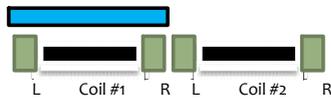
Bit 0(READY) : 위치 센서가 올바르게 출력되어 제어할 준비가 되었을 경우 Set 됩니다.

7.2.4 Switch Over 시 제어(Cyclic)

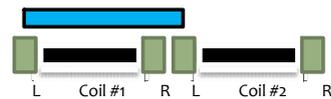
2 개 이상의 Moving Magnet Module 을 이용하여 Cyclic 모드로 모듈 제어가 사용되는 기능입니다. Coil#1 에서 Coil#2 로 이동(Switch Over) 시, Coil#2 드라이브의 속도제어기는 수행되지만 실제 추력은 발생하지 않아 피드백 제어가 동작하지 않습니다. Switch Over 가 끝나는 시점에서 실제 추력이 발생하고, 제어기 반응에 따라 속도 리플이 발생합니다.

따라서, Switch Over 구간에서 Coil#1 드라이브의 출력 전류를 Coil#2 드라이브에 전달하여 제어기 내부 변수의 초기화에 사용할 경우, Coil#2 의 출력 전류는 Coil#1 과 유사하게 출력되어 속도 리플을 줄일 수 있습니다.

(드라이브 속도제어기의 적분항(0x2621)을 PDO 할당하여 다음 드라이브의 목표 적분항(0x2622)으로 전달 시, 속도 리플 저감이 가능합니다.



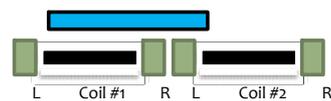
Coil #1 Enabled, Coil #2 Disabled
Coil #1의 센서만 Valid



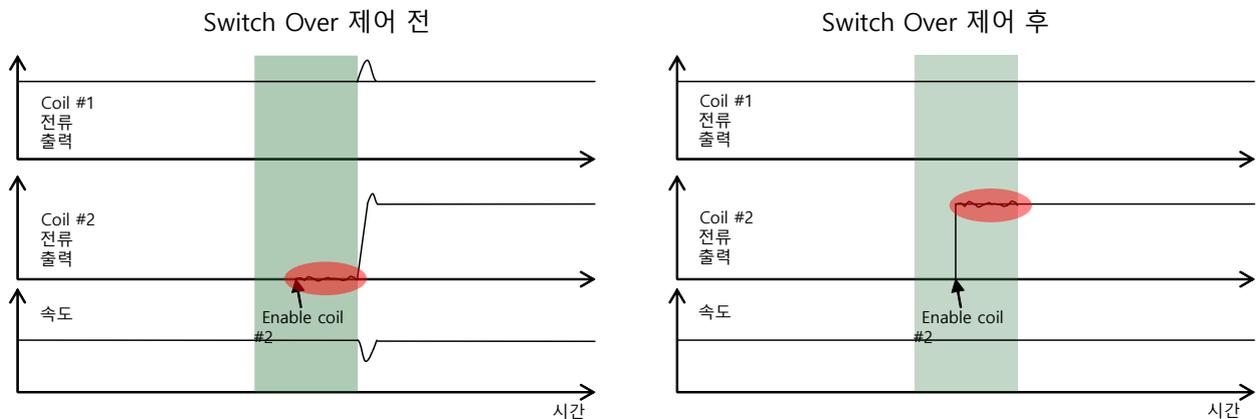
Coil #1 Enabled, Coil #2 Disabled
Coil #2의 L센서 Valid Set
Coil #2의 위치/속도 정보 확인



Coil #1 Enabled, Coil #2 Enabled but ineffective
Coil #2의 RDY Set
Coil #2를 Enable하기 전 Coil #1의 출력 전류(force)를 PDO를 통하여 전달



Coil #1 Enabled and start to be ineffective
Coil #2 Enabled and start to be effective
Coil #2의 RDY Set
Coil #2에서는 Coil #1의 출력 전류와 비슷한 전류를 출력하여 switch over시 리플을 최소화 (속도제어기의 내부 변수(ex. 적분항)를 해당 값으로 초기화)



■ 관련 오브젝트

Index	Sub Index	이름	변수형식	접근성	PDO 할당	단위
0x2621	-	Current SC Integral Term for LMS (LMS 속도제어기의 현재 적분치)	INT	RO	Yes	0.1%
0x2622	-	Target SC Integral Term for LMS (LMS 속도제어기의 목표 적분치)	INT	RW	Yes	0.1%

7.3 Moving Magnet Module 기능 2(Profile Mode)

Moving Magnet Sensor Board 및 Moving Magnet Module 을 운전하기 위하여 제공하는 제어 모드 중 Profile Mode 를 이용하여 제어하는 방법을 설명합니다.

Profile Mode 를 이용하여 Moving Magnet 시스템을 제어 시 적은 상위장치 리소스만으로 구동이 가능하도록 비트 제어를 통해 이동자를 제어할 수 있는 모드 입니다. [0x261F] Controlword for LMS 및 [0x2620] Statusword for LMS 를 통해 제어할 수 있습니다.

상위장치를 이용하여 Profile Mode 제어하려고 할 경우 [0x6060] Mode of Operation 을 -21 로 설정하여 주십시오.

7.3.1 Controlword for LMS(Profile)

Profile Mode 를 이용하여 이동자 제어시 [0x261F]Controlword for LMS 파라미터의 비트를 핸들링 하여 제어할 수 있습니다. 각 비트별 세부기능은 아래 내용을 참고하여 주십시오.

■ [0x261F]Controlword for LMS 비트필드 및 설명

15	14	13	12	11	10	9	8
REQ_MID	-	ESTOP	START2	PCON	H_SEL	VEL_SEL	ARST

Bit 15(REQ_MID) : Set 할 경우 무버에 부착되어 있는 ID Barcode 를 실시간으로 읽어 [0x2623]Mover ID 에 갱신 합니다. 갱신이 되면 [0x2620]Statusword for LMS 의 MID_DONE 비트가 Set 되고 무버가 빠져나갈 때까지 Mover ID 를 갱신하지 않습니다.

Bit 13(ESTOP) :Set 할 경우 [0x2013] Emergency Stop Configuration 의 설정대로 비상정지를 수행합니다. 비상정지 방법에 대한 자세한 내용은 10.2 절 Manufacturer Specific Objects 의 [0x2013] Emergency Stop Configuration 파라미터 설명을 참고하여 주십시오.

Bit 12(START2) : 위치모드에서 상승엣지를 트리거하여 [0x208F]LMS Target Position2 for Profile Mode 에 설정된 위치로 이동합니다. Target 1/Target 2 상태 천이에 대한 자세한 내용은 6.3.3 절 State Machine 의 Position Mode 상태천이도를 참고하여 주십시오.

Bit 11(PCON) : Set 할 경우 비례제어만 사용하여 구동됩니다.

Bit 10(H_SEL) : 원점복귀 운전 종료위치를 지정할 수 있습니다. 자세한 내용은 6.3.6 절 Homing Mode 를 참고하여 주십시오.

Bit 9(VEL_SEL) : 속도운전 모드에서의 운전 속도를 지정할 수 있습니다. 자세한 내용은 6.3.5 절 Velocity Mode 를 참고하여 주십시오.

Bit 8(ARST) : Set 할 경우 서보알람이 리셋 됩니다.

7	6	5	4	3	2	1	0
DIR	START1	HALT	PAUSE	MODE1	MODE0	ENABLE	SVON

Bit 7(DIR) : 속도운전 모드에서의 운전 방향을 지정할 수 있습니다. 자세한 내용은 6.3.5 절 Velocity Mode 를 참고하여 주십시오.

Bit 6(START1) : 위치모드에서 상승엣지를 트리거하여 [0x208E]LMS Target Position for Profile Mode 에 설정된 위치로 이동합니다. Target 1/Target 2 상태 천이에 대한 자세한 내용은 6.3.3 절 State Machine 의 Position Mode 상태천이도를 참고하여 주십시오.

Bit 5(HALT) : Set 할 경우 운전을 중지하고 내부 상태를 IDLE 로 변경합니다. 운전 정지 혹은 START1/START2 지령을 취소하려할 경우 사용합니다.

Bit 4(PAUSE) : Set 할 경우 제어 일시중지 상태가 됩니다. 무버가 주행속이 아닌 방향으로 이동시 사용합니다.

Bit 3(MODE1) : MODE1, MODE0 조합을 이용하여 운전 모드를 설정합니다. 운전 모드 천이에 대한 자세한 내용은 6.3.3 절 State Machine 을 참고하여 주십시오.

Bit 2(MODE0) : MODE1 설명 내용과 같습니다

Bit 1(ENABLE) : Set 할 경우 서보 제어를 시작합니다.

Bit 0(SVON) : Set 할 경우 서보 제어를 준비합니다.

7.3.2 Statusword for LMS(Profile)

Profile Mode 를 이용하여 이동자 제어시 [0x2620]Statusword for LMS 파라미터의 상태 비트를 보고 이동자를 적절하게 제어할 수 있습니다. 각 비트별 세부기능은 아래 내용을 참고하여 주십시오.

■ [0x2620]Statusword for LMS 비트필드 및 설명

15	14	13	12	11	10	9	8
-	-	HALT	BUSY2	BUSY1	FAULT	INPOS	TGON

Bit 13(HALT) : [0x261F]Controlword for LMS.5(HALT)에 의해 운전이 중지될 경우 Set 됩니다. 새로운 START1/START2 지령 수신 시 Clear 됩니다.

Bit 12(BUSY2) : [0x208F]LMS Target Position2 for Profile Mode 에 설정된 위치로 이동중일 경우 Set 됩니다.

Bit 11(BUSY1) : [0x208E]LMS Target Position for Profile Mode 에 설정된 위치로 이동중일 경우 Set 됩니다.

Bit 10(FAULT) : 서보알람 상태일 경우 Set 됩니다.

Bit 9(INPOS) : 목표 위치 도달시 Set 됩니다. 목표 위치 도달 기준 설정에 대한 자세한 내용은 5.5.2 절 위치 제어 관련 신호의 INPOS1 설정 방법을 참고하여 주십시오.

Bit 8(TGON) : 이동자 구동시 Set 됩니다. 이동자 구동 기준 설정에 대한 자세한 내용은 5.4.3 절 속도 제어 관련 신호의 TGON 설정 방법을 참고하여 주십시오.

7	6	5	4	3	2	1	0
CTRL	H_DONE	R_VLD	L_VLD	MID_DONE	PAUSE	ENABLE	READY

Bit 7(CTRL) : 현재 제어모드가 속도제어일 경우 0, 위치제어일 경우 1 로 표시 됩니다.

Bit 6(H_DONE) : 원점 복귀 완료 혹은 현재 위치가 절대 위치일 경우 Set 됩니다.

Bit 4(R_VLD) : 우측 센서가 유효할 경우 Set 됩니다.

Bit 3(L_VLD) : 좌측 센서가 유효할 경우 Set 됩니다.

Bit 2(MID_DONE) : ID Barcode 를 정상적으로 읽었을 경우 Set 됩니다.

Bit 1(ENABLE) : 서보 제어 준비 상태(SVON) 이상일 경우 Set 됩니다.

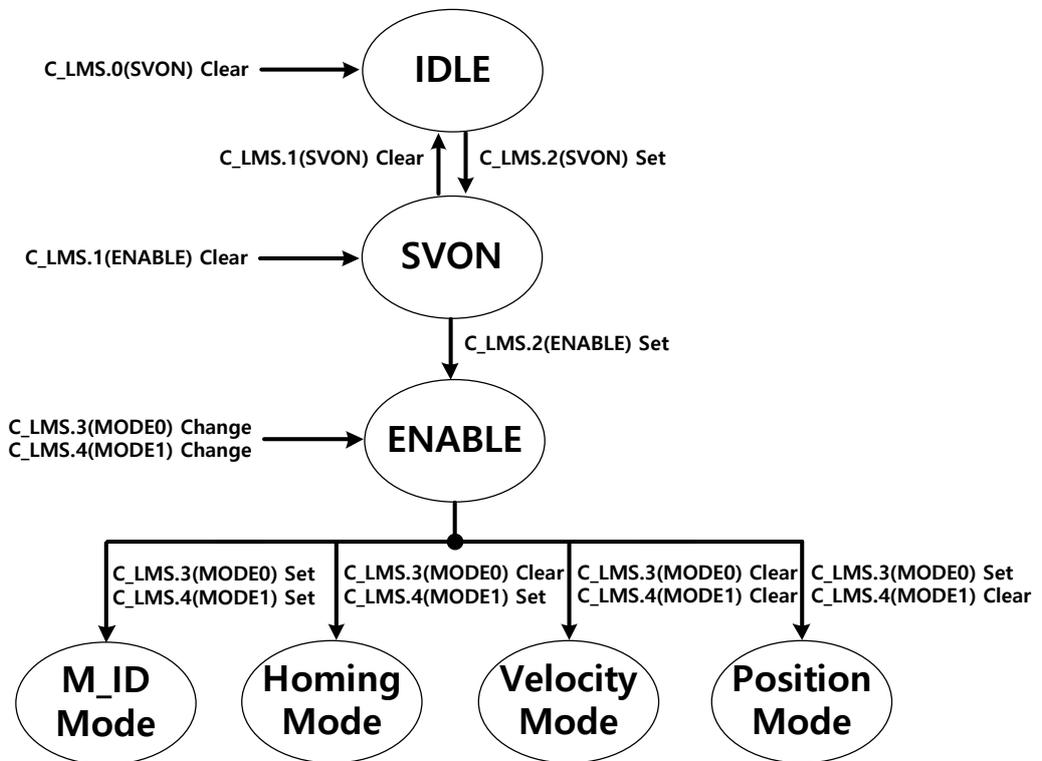
Bit 0(READY) : 위치 센서가 올바르게 출력되어 제어할 준비가 되었을 경우 Set 됩니다.

7.3.3 State Machine(Profile)

아래는 Profile Mode 의 StateMachine 을 설명합니다. [0x261F]Controlword for LMS 의 MODE0, MODE1 비트의 조합으로 무버 ID 취득, 원점복귀, 속도모드, 위치모드로 천이합니다.

각 모드에서의 내부 상태 천이는 아래 세부내용을 참고하여 주십시오.

StateMachine 의 [0x261F]Controlword for LMS 는 C_LMS, [0x2620]Statusword for LMS 는 S_LMS 로 통칭합니다.



7.3.4 Position Mode(Profile)

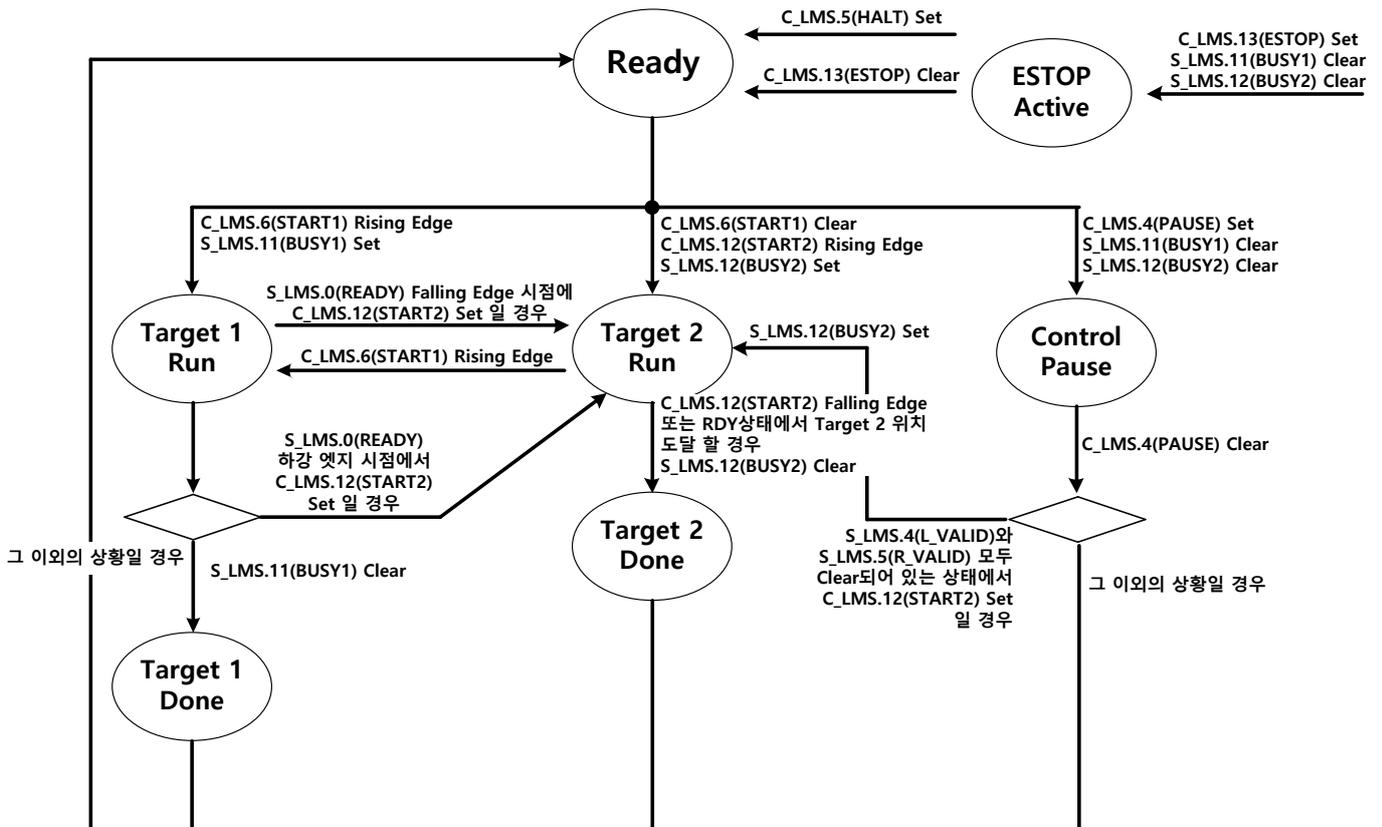
위치 모드일 경우 START1 및 START2 상승엣지를 통해 트리거되며 Target 1 은 이동해야 할 위치, Target 2 는 현재 정지할 위치를 지정 합니다. START2 를 Set 해둔 상태에서 START1 의 토글만으로 무버를 다음 위치로 보내고 다시 받아들일 무버를 현재 위치로 정지시킬 수 있습니다. START2 를 Clear 시킬 경우 Ready 상태로 천이하고 다음 지령을 대기합니다.

구동 중 [0x261F]Controlword for LMS.5(HALT)를 Set 하여 운전 정지 할 경우 Ready 상태로 천이함과 동시에 [0x208D] LMS Deceleration for Profile Mode 의 감속도로 정지합니다.

구동 중 [0x261F]Controlword for LMS.13(ESTOP)를 Set 하여 비상정지를 할 경우 ESTOP Active 상태로 천이함과 동시에 [0x2113] Emergency Stop Torque 의 토크로 정지 합니다.

운전 중 HALT 또는 ESTOP 지령입력할 경우 START1,2 비트를 다시 핸들링하여야 합니다.

구동 중 예외상황 발생 시 [0x261F]Controlword for LMS.4(PAUSE) 비트를 통해 모듈 제어를 중지할 수 있습니다. 주로 트랙이 분기되는 상황에서 사용 합니다.



7.3.5 Velocity Mode(Profile)

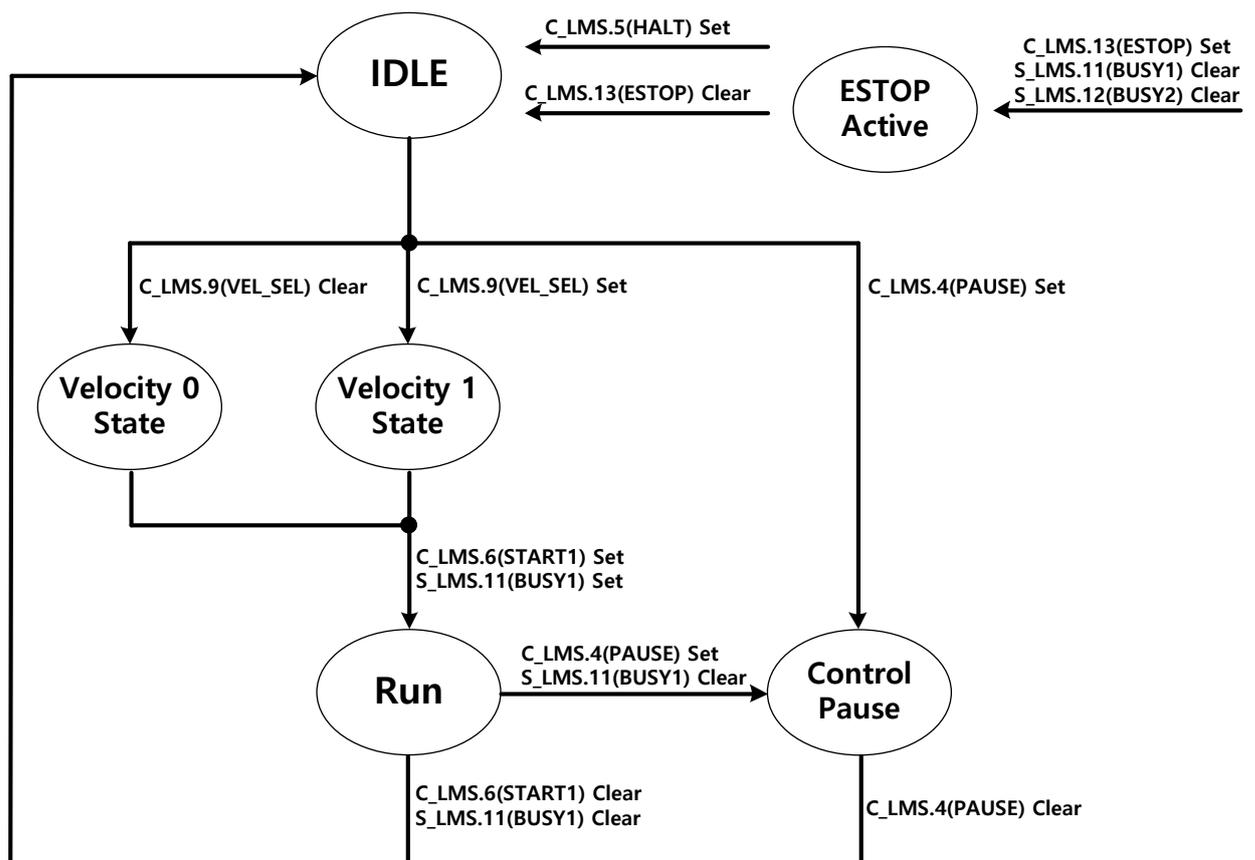
속도 모드일 경우 START1 상승엣지를 통해 트리거되며 DIR 비트를 통해 구동 방향을 결정할 수 있으며 VEL_SEL 비트가 0 일 경우 [0x2088] LMS Velocity 1 for Profile Mode, 1 일 경우 [0x2099] LMS Velocity 2 for Profile Mode 에 설정되어 있는 속도로 구동됩니다.

구동 중 [0x261F]Controlword for LMS.5(HALT)를 Set 하여 운전 정지 할 경우 Ready 상태로 천이함과 동시에 [0x208D] LMS Deceleration for Profile Mode 의 감속도로 정지합니다.

구동 중 [0x261F]Controlword for LMS.13(ESTOP)를 Set 하여 비상정지를 할 경우 ESTOP Active 상태로 천이함과 동시에 [0x2113] Emergency Stop Torque 의 토크로 정지 합니다.

운전 중 HALT 또는 ESTOP 지령입력할 경우 START1,2 비트를 다시 핸들링하여야 합니다.

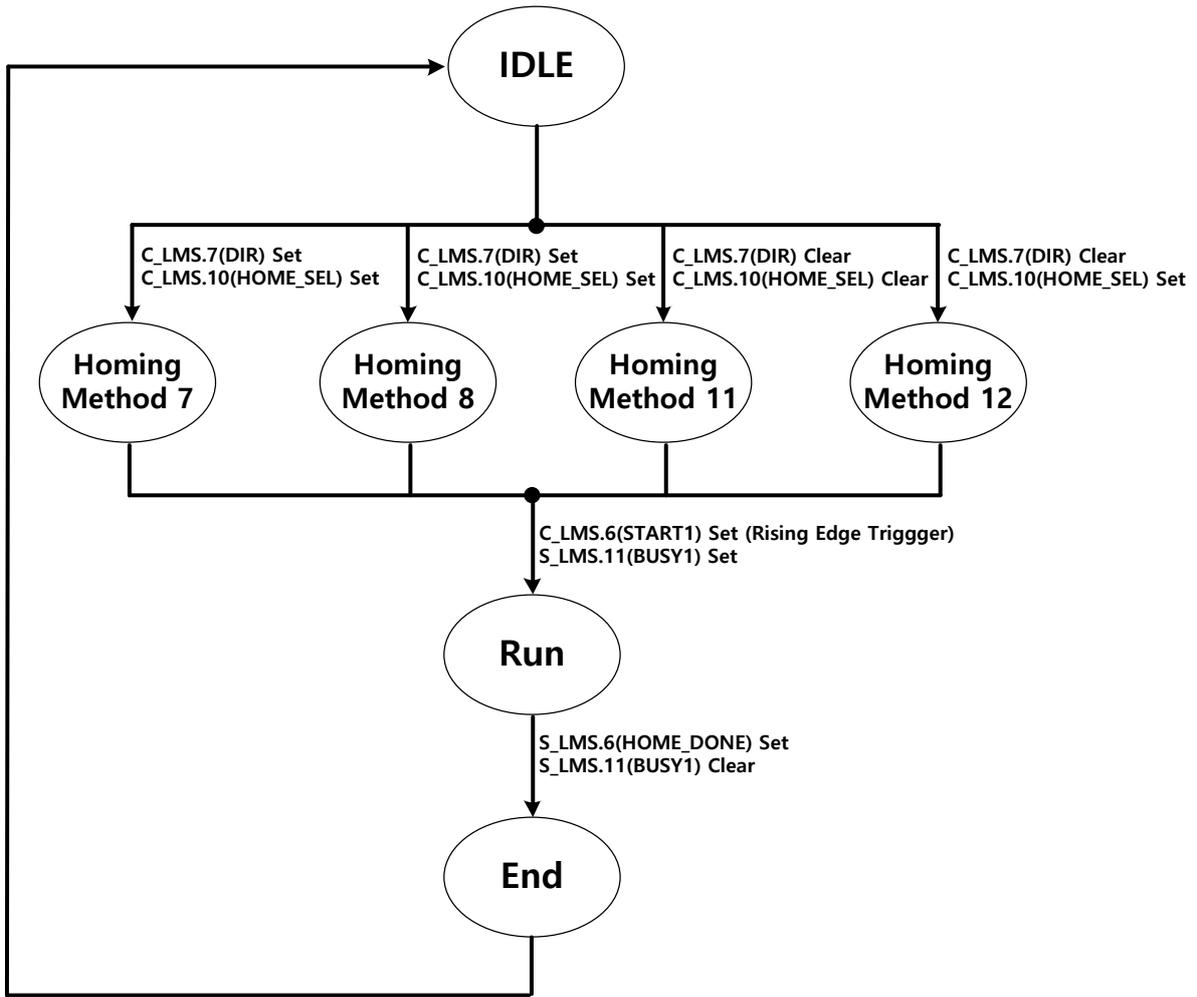
구동 중 예외상황 발생 시 [0x261F]Controlword for LMS.4(PAUSE) 비트를 통해 모듈 제어를 중지할 수 있습니다. 주로 트랙이 분기되는 상황에서 사용 합니다.



7.3.6 Homing Mode(Profile)

원점복귀 모드일 경우 DIR 비트를 이용하여 좌측 센서보드 기준으로 원점복귀 운전을 할 것인지 우측 센서보드 기준으로 원점복귀 운전을 할 것인지 결정하고 HOME_SEL 비트로 무버의 정지위치를 결정 합니다.

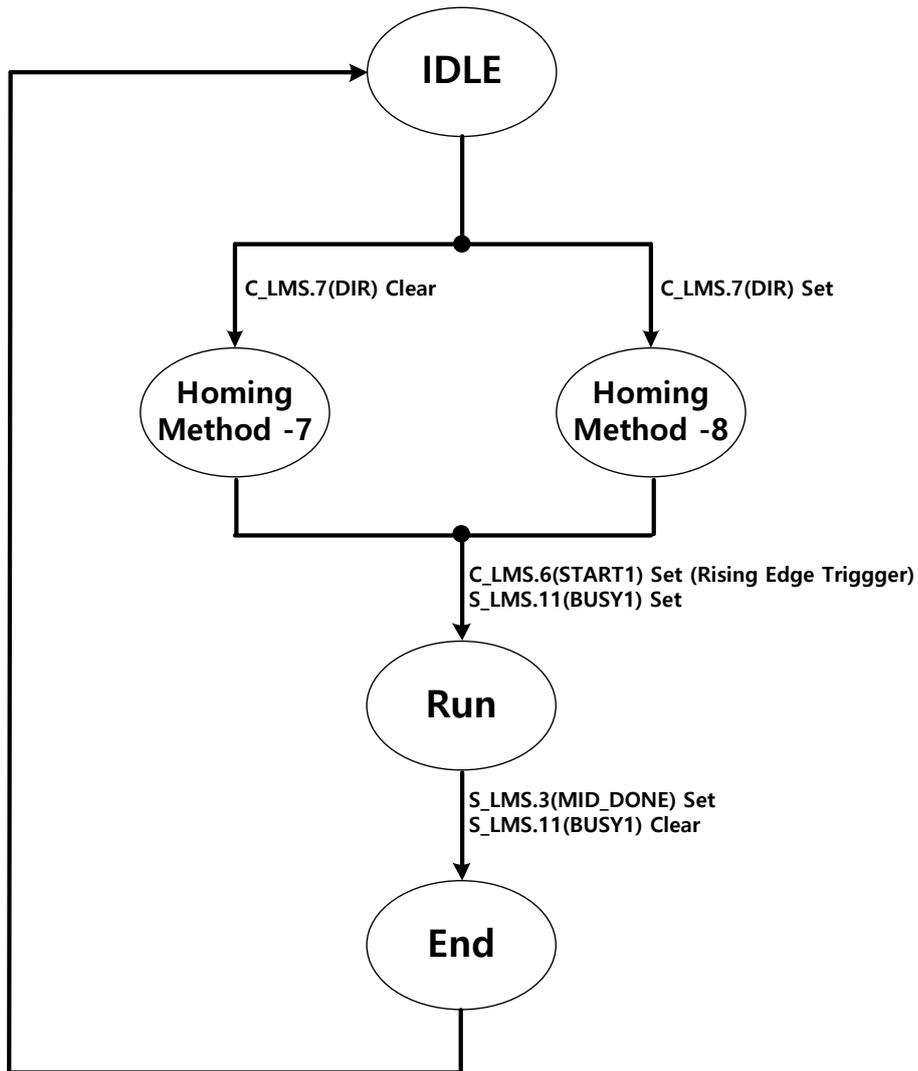
Homing Method 별 무버 구동 및 정지위치에 대한 자세한 내용은 4.6.1 절 Homing 방법을 참고하여 주십시오.



7.3.7 Mover ID Read Mode(Profile)

실시간 무버 ID 취득 기능 이외에 모듈 원점복귀 후 바로 무버 ID 를 읽을 수 있는 시퀀스로 진입할 수 있도록 무버 ID 취득 모드를 별도 지원합니다. DIR 비트를 이용하여 정방향으로 읽을 것인지 역방향으로 읽을 것인지 결정 합니다.

무버 ID 취득에 대한 자세한 내용은 6.4.1 절 Mover ID 취득(Moving Magnet Module)을 참고하여 주십시오.



7.4 Moving Magnet Module 기타 기능

7.4.1 Mover ID 취득(Moving Magnet Module)

Mover 에 부착된 ID Barcode Sticker 를 인식하여, 현재 모듈에 위치한 Mover 의 ID 정보를 취득하는 기능입니다.

■ 실시간 ID 인식 기능을 실행할 수 있습니다.

Profile Mode 에서 [0x261F]Controlword for LMS 15 번 Bit 를 활성화 함으로써 이동 중 ID Barcode Sticker 를 인식하여 자동으로 갱신할 수 있습니다. 갱신이 완료되면 [0x2620]StatusWord for LMS 3 번 Bit(MID_DONE)가 활성화 되고 무버가 모듈을 빠져나갈 때까지 갱신이 되지 않습니다. 인식된 Mover ID 는 [0x2623] Mover ID 파라미터를 통해 확인 가능합니다.

- 갱신 시 필요한 이동 거리

[0x2090] Mover ID Bit Period: 8 [bit]

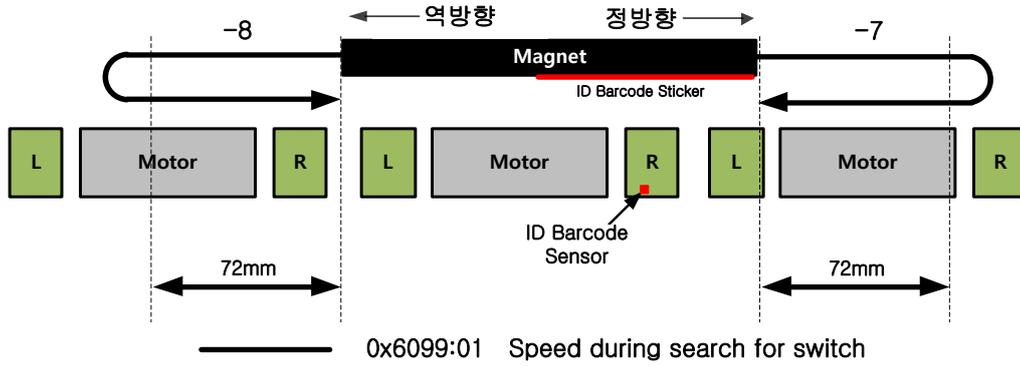
[0x2091] Grid Width : 4000 [um]

총 이동 거리 : $(8\text{bit} \times 4000\text{um}) \times 2(\text{Cycle}) + 2\text{bit} = 72\text{mm}$

■ 원점복귀 운전모드 '-7,-8'을 이용하여 ID 인식 기능을 실행할 수 있습니다.

기능 실행 시, ID Barcode Sticker 별 인식 가능 거리 이동 및 ID 를 획득하며, 획득 후 원위치로 돌아오는 시퀀스로 진행합니다. [0x6098]Homing Method 가 -7 일 경우 정방향 운전, -8 일 경우 역방향 운전하며 ID 를 획득합니다.

ID 획득 시퀀스가 정상적으로 동작하였다면 [0x2620] StatusWord for LMS 의 3 번 bit 가 set 되며, 인식된 Mover ID 는 [0x2623] Mover ID 파라미터를 통해 확인 가능합니다.



■ 관련 오브젝트

Index	Sub Index	이름	변수형식	접근성	PDO 할당	단위
0x2090		Mover ID Bit Period (무버ID 비트주기)	UINT	RW	No	bit
0x2091		Grid Width (배턴의 폭)	UINT	RW	No	um
0x261F		ControlWord for LMS (LMS를 위한 컨트롤워드)	UINT	RW	Yes	
0x2620		StatusWord for LMS (LMS를 위한 스테이터스워드)	UINT	RO	Yes	-
0x2623		Mover ID (무버ID)	UINT	RO	Yes	-
0x6098	-	Homing Method (원점복귀 방법)	SINT	RW	Yes	-
0x6099	-	Homing Speed (원점복귀 속도)	-	-	-	-
	0	Number of entries (항목의 개수)	USINT	RO	No	-
	1	Speed during search for switch (Switch 탐색 속도)	UDINT	RW	Yes	UU/s
	2	Speed during search for zero (Zero 탐색 속도)	UDINT	RW	Yes	UU/s
0x609A	-	Homing Acceleration (원점복귀 가속도)	UDINT	RW	Yes	UU/s ²

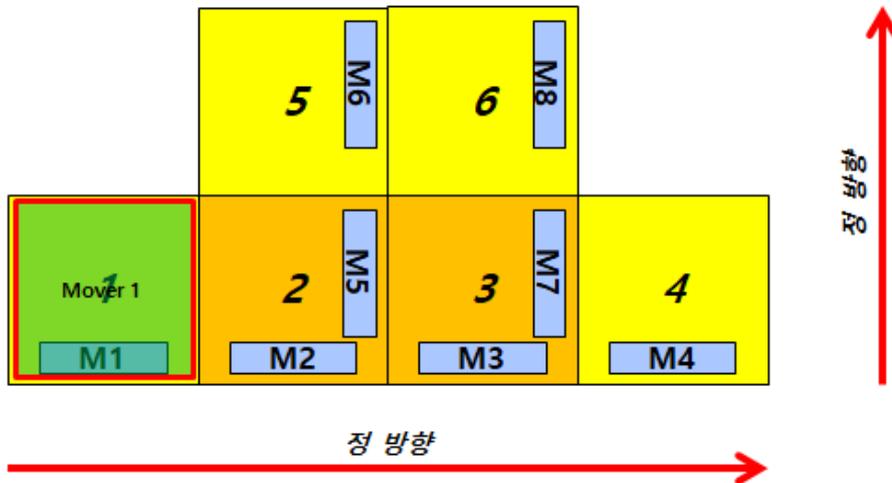
7.4.2 수직/수평 방향 진입 혹은 이탈(PAUSE)

주행축에서 벗어난 위치로 이탈해야 할 경우 [0x261F]Controlword for LMS 파라미터의 PAUSE 비트를 사용하여 구현할 수 있습니다. 아래 시퀀스를 참고하여 구현 하여 주십시오.

※[0x2085]Leave Position 에 설정된 위치 혹은 이동자가 모듈을 완전히 벗어난 상태에서 Pause 를 해제하여 주십시오. 그렇지 않을 경우 위치가 소실됩니다.

EX) 1 번 위치에서 6 번 위치로 Mover 가 이동해야 할 경우

- M5, M7 모듈 PAUSE Set
- M1, M2, M3 모듈 정 방향 구동
- 3 번 위치로 Mover 진입 정지 후 M7, PAUSE Clear
- M7 모듈 위치모드 ENABLE
- 3 번 영역 Track 90 도 전환
- M3 모듈 LMS_PAUSE Set
- M7 모듈 정 방향 구동
- 6 번 위치로 Mover 진입 후 M3 모듈 PAUSE Clear



Index	Sub Index	이름	변수형식	접근성	PDO 할당	단위
0x2085	-	Leave Position (이탈 위치)	DINT	RW	No	UU
0x261F	-	ControlWord for LMS (LMS를 위한 컨트롤워드)	UINT	RW	Yes	-
0x2620	-	StatusWord for LMS (LMS를 위한 컨트롤 워드)	UINT	RO	Yes	-

8. 안전기능

본 Moving Magnet Drive 는 기계 가동부의 위험한 동작으로부터 사람을 보호 함으로써 기계 사용 시의 위험을 저감 시키기 위한 세이프 토크 오프 기능(STO)을 내장하고 있습니다. 특히 기계의 유지 보수 등으로 위험구역에서 작업해야만 하는 경우에 기계 가동부의 위험한 동작의 방지 목적으로 사용 될 수 있습니다.

8.1 세이프 토크 오프 기능(STO) 기능

세이프 토크 오프 기능은 커넥터(STO)에 연결된 안전 컨트롤러 및 안전 센서 등의 안전기기에에서 전송되는 입력 신호에 따라 모터 전류를 차단하고 모터를 정지시키는 기능입니다.

■ STO 입력접점 따른 세이프 토크 오프 동작상태

신호명	기능			
STO1	ON	ON	OFF	OFF
STO2	ON	OFF	ON	OFF
동작상태	통상상태	STO 상태	STO 상태	STO 상태

■ 전기적인 특성

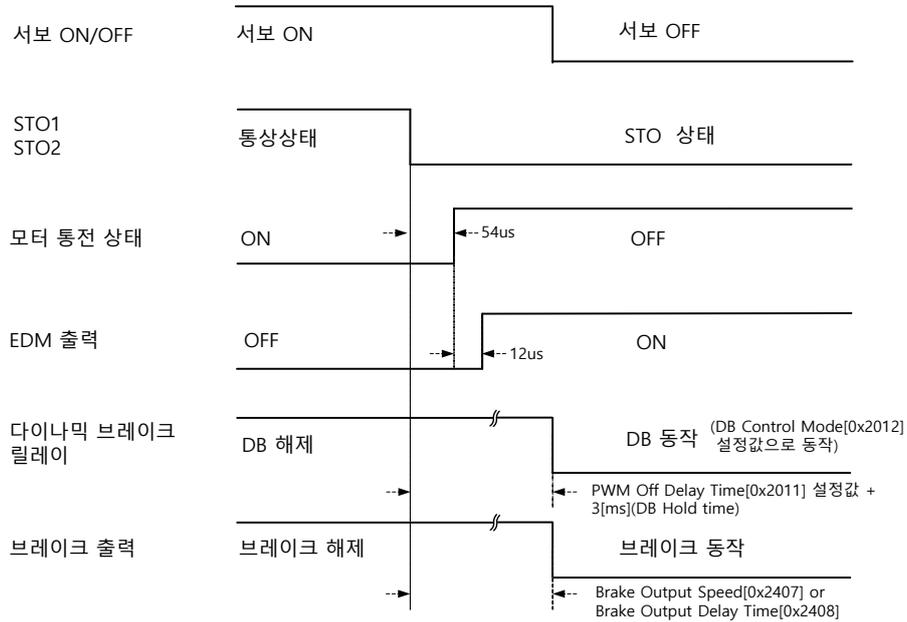
▪ STO1, STO2

항목	특 성
내부 임피던스	3.3 kΩ
전압 입력범위	DC 12V ~ DC 24V
최대지연시간	1ms 이하

▪ EDM

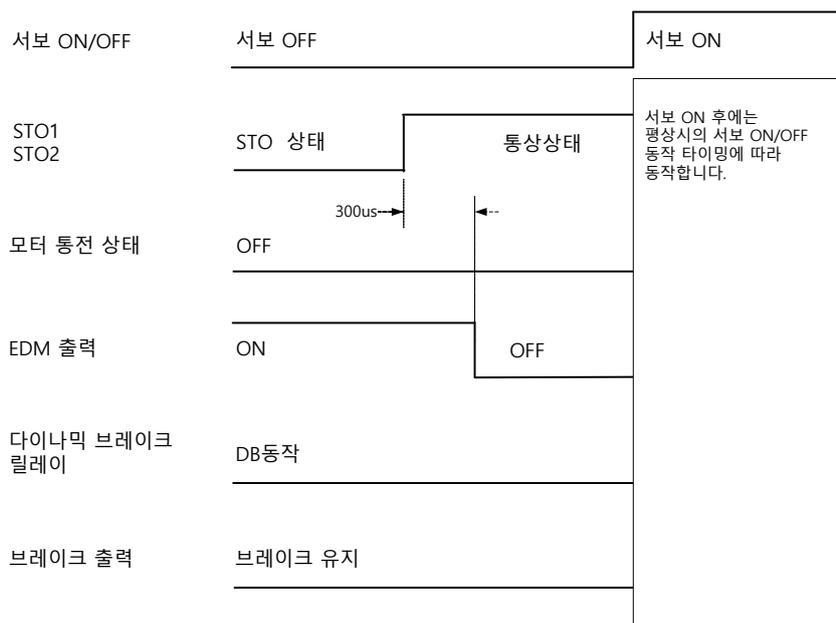
항목	특 성
최대 허용전압	DC 30V
최대 전류	DC 120mA
최대지연시간	1ms 이하

■ STO 동작 타이밍도



- 주2) STO1, 2 는 어느 하나라도 OFF 가 되면 STO 상태로 전환됩니다.
- 주3) 다이나믹 브레이크는 다이나믹 브레이크 제어모드 설정(0x2012)에 따라 동작합니다.
- 주4) 브레이크 출력지연 시간(0x2408)의 설정값 또는 브레이크 출력속도(0x2407)의 설정 이하가 될 때까지의 시간 중 빠른 쪽이 적용됩니다.

■ STO 복구 타이밍도



- 주5) 서보 OFF 상태에서 반드시 STO1, 2의 입력 신호를 ON으로 복구시키십시오. "STO 상태"는 알람 상태가 아니므로 별도의 알람 리셋을 실시할 필요가 없습니다.
- 주6) 다이내믹 브레이크는 STO 상태, 알람발생 상태, 서보 OFF 상태 다이내믹 브레이크 제어모드 설정(0x2012)에 따라 동작합니다.

8.1 외부기기 모니터(EDM)

안전 입력신호의 상태를 외부 장치로 감시하기 위한 모니터 출력 신호입니다.

안전컨트롤러나 안전 센서 등과 같은 안전기기의 외부 장치 모니터용 단자에 연결하십시오.

■ EDM 신호를 통한 고장 검출

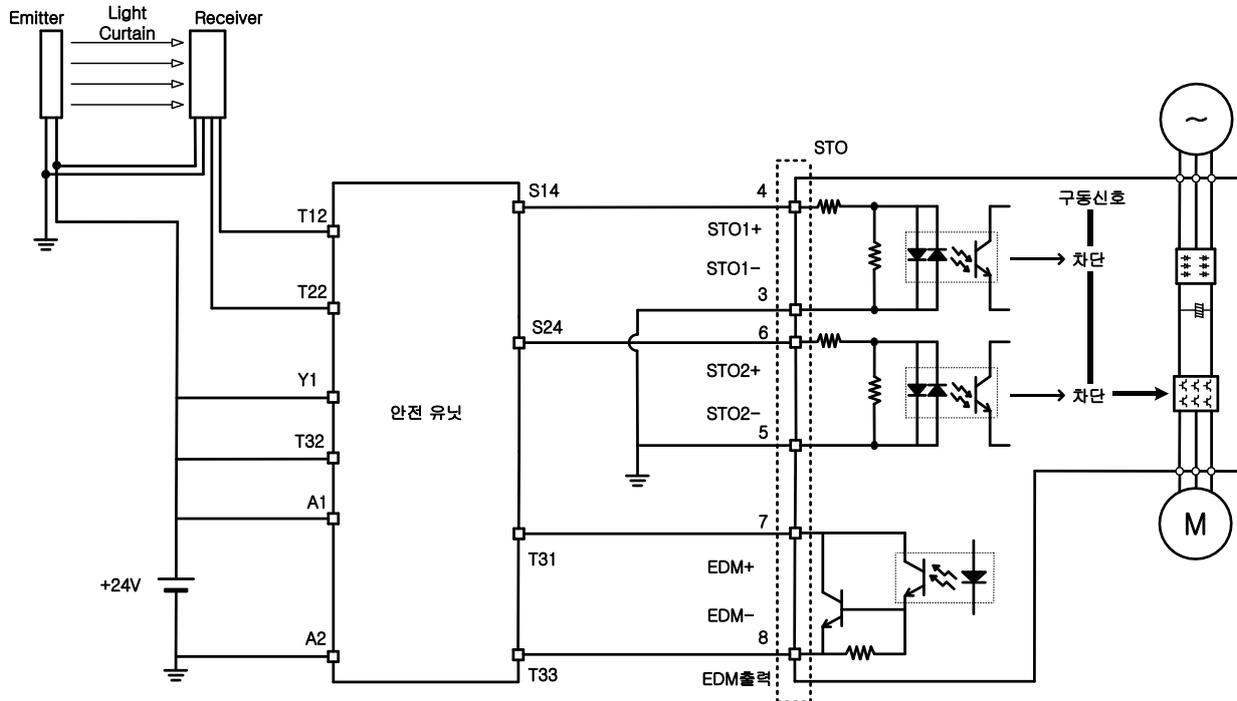
다음 4 가지 신호 상태를 외부 장치에서 모니터링 하면 안전 입력회로와 EDM 출력회로의 고장을 검출 할 수 있습니다.

고장 시 다음 두 가지 경우가 있습니다.

- STO 1, 2 가 모두 OFF 되어 있어도 EDM 출력신호가 ON 되지 않는 경우
- STO 1, 2 중 하나 또는 둘 다 ON 되어 있어도 EDM 출력신호가 ON 되는 경우

신호명	기능			
	ON	ON	OFF	OFF
STO1	ON	ON	OFF	OFF
STO2	ON	OFF	ON	OFF
EDM	OFF	OFF	OFF	ON

8.2 안전기능 사용 예



8.3 안전기능의 확인 방법

장치의 기동 전 또는 보수에서 Moving Magnet Drive 를 교환한 경우, 반드시 아래의 내용을 확인하십시오.

- STO1, STO2 신호를 OFF 했을 때, 드라이브가 STO 상태(디지털 입력(0x60FD)의 비트 31 이 1)임을 확인 하십시오.
- 접속기기의 피드백 회로 입력표시 등에 의해 EDM 신호가 일반적인 운전 시에 OFF 인 것을 확인 하십시오.

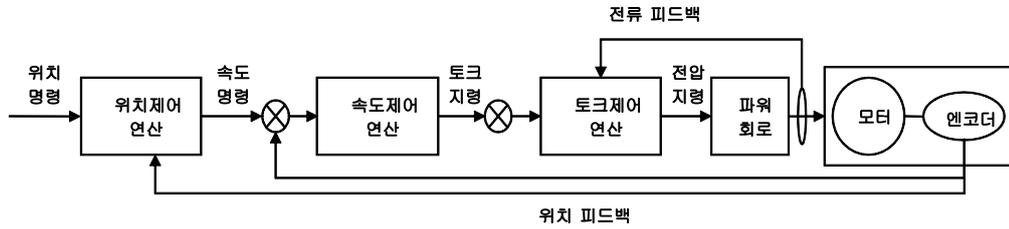
8.4 안전기능 사용 시 주의 사항

- STO 기능을 사용할 때는 반드시 장치에서 위험 평가를 실시하여 시스템의 안전 요구 사항을 충족하는지 확인하십시오.
- STO 기능이 작동하는 경우에도 다음과 같은 위험성이 있을 수 있습니다.

- STO 상태에서 외력에 의해 모터가 동작하므로 부하의 유지가 필요한 경우 외부에 기계식 브레이크 등과 같은 별도의 수단을 마련하십시오. 브레이크가 장착된 서보 시스템의 브레이크는 부하유지 전용이며, 모터의 제동 용도로 사용하지 않도록 주의 하십시오
- 외력이 없는 경우 다이내믹 브레이크 제어모드 설정(0x2012)에서 프리런 정지로 설정되어 있을 경우 부하의 정지거리가 길어짐을 유의 하십시오.

STO 기능은 Moving Magnet Drive 의 전원을 차단하거나 전기적으로 절연을 하는 기능이 아님으로 Moving Magnet Drive 의 보수 등의 경우는 반드시 Moving Magnet Drive 의 전원을 차단 하십시오

9. 조정



드라이브는 상위기와 연결 방식에 따라 토크제어, 속도제어, 위치제어모드로 설정하여 사용됩니다. 본 드라이브는 위치제어가 가장 바깥쪽에 위치하고 전류제어가 가장 안쪽에 위치한 Cascade 형태의 제어구조를 가지고 있습니다. 드라이브의 운전 모드에 따라 토크제어기, 속도제어기, 위치제어기의 게인 관련 파라미터를 설정하여 유저의 목적에 맞도록 조정이 가능합니다.

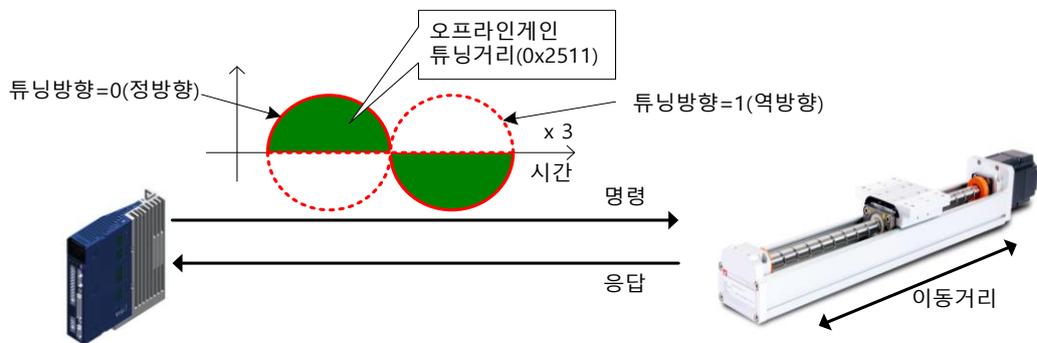
9.1 자동 게인 조정 (Off-line Auto Tuning)

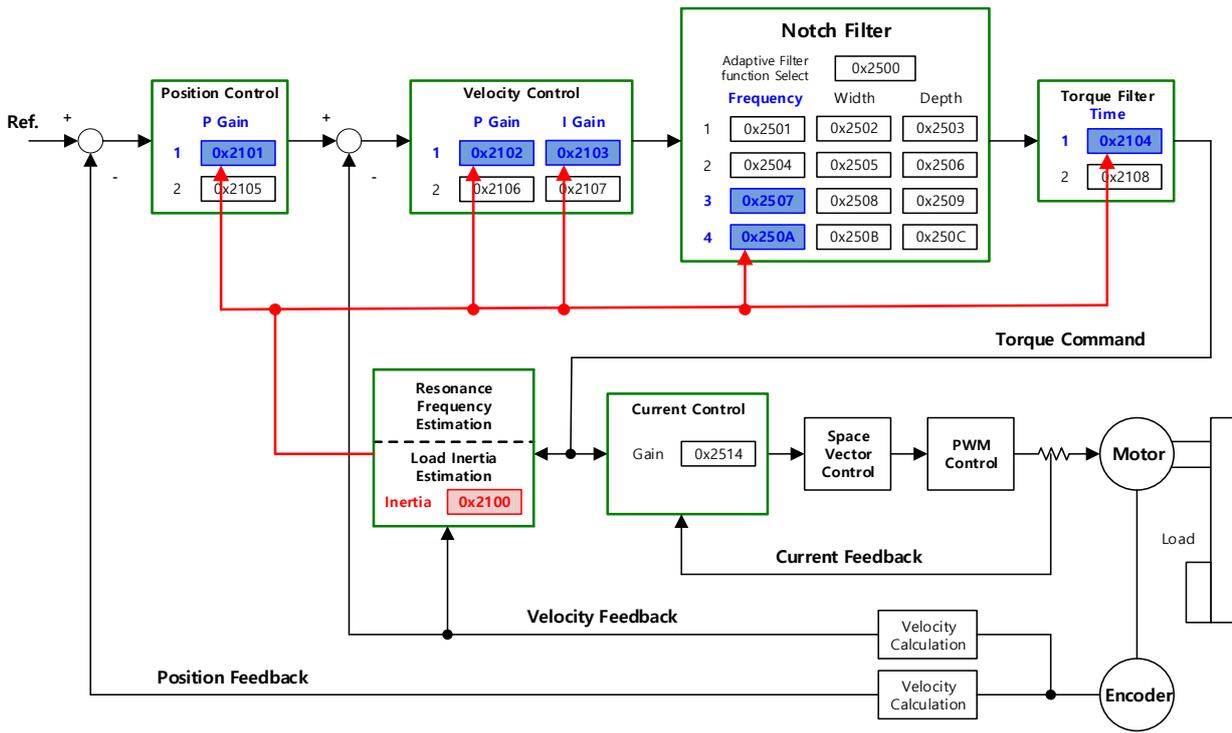
드라이브 자체적으로 생성한 명령을 이용하여 부하의 조건에 따른 게인을 자동으로 설정합니다. 변경되는 게인관련 파라미터는 다음과 같습니다.

- 관성비, 위치루프게인, 속도루프게인, 속도적분시정수, 토크명령 필터시정수, 노치필터 3 주파수, 노치필터 4 주파수

게인 튜닝 시 시스템 강성(0x250E)의 설정값에 따라 전체적인 게인이 높거나 낮게 설정됩니다. 운전하는 부하의 강성에 따라 적절한 값을 설정하여 주십시오.

아래 그림과 같이 오프라인 게인 튜닝 방향(0x2510)의 설정값에 따라 정방향 혹은 역방향으로 Sinusoidal 형태의 명령을 생성합니다. 튜닝 시 움직이는 거리는 오프라인 게인 튜닝 거리(0x2511)에 의해서 설정할 수 있습니다. 설정값이 클수록 이동 거리가 길어집니다. 상황에 따라 거리를 알맞게 설정 하십시오. 게인 튜닝 전 충분한 거리(모터 1 회전 이상)를 확보하기 바랍니다.





■ 관련 오브젝트

Index	Sub Index	이름	변수형식	접근성	PDO 할당	단위
0x250E		게인 튜닝 시 시스템 강성 (System Rigidity for Gain Tuning)	UINT	RW	No	-
0x2510	-	오프라인 게인 튜닝 방향 (Off-line Gaing Tuning Direction)	UINT	RW	No	-
0x2511		오프라인 게인 튜닝 거리 (Off-line Gain Tuning Distance)	UINT	RW	No	-

9.2 자동 게인 조정 (On-line Auto Tuning)

드라이브 자체적으로 생성한 명령(Off-line Auto Tuning)을 이용하지 않고, 상위장치로부터 지령을 받아 운전 중 시스템 관성의 추정을 바탕으로 사용자가 설정한 강성(Rigidity), General rule 에 따라 아래의 게인 관련 파라미터를 자동으로 설정합니다.

- 관성비, 위치루프게인, 속도루프게인, 속도적분시정수, 토크명령 필터시정수

강성에 따라 20 단계의 게인 테이블의 값을 참조하여 온라인 튜닝을 진행하며 튜닝 결과는 주기적으로 반영하고 변경된 게인은 약 2 분마다 EEPROM 에 저장을 합니다.

관성 추정 시 Adaptation 속도 설정값에 따라 추정 결과를 느리거나 빠르게 반영하고 강성 설정 파라미터 하나로 전반적인 시스템의 응답성을 결정 가능 합니다.

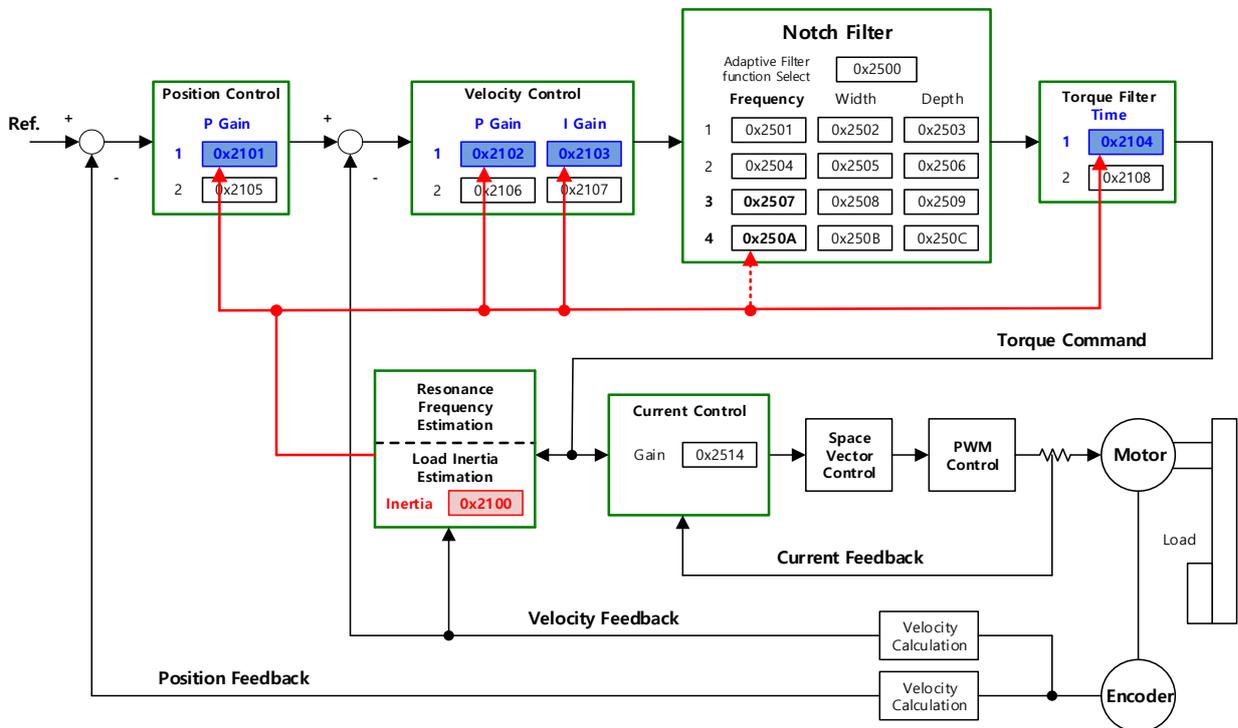
아래와 같은 경우에는 온라인 오토 튜닝시 부정확한 관성비를 추정하게 되는 경우가 있습니다.

- 부하의 변화가 너무 심한 경우
- 부하의 강성이 너무 약하거나 백래시가 심한 시스템
- 부하가 너무 작거나(3 배 이하) 혹은 너무 큰 경우(20 배 이상)
- 가감속이 너무 작아서 가감속 토크가 충분하지 않은 경우(정격 10% 이하)
- 회전속도가 낮은 경우(정격 10% 이하)
- 마찰토크가 큰 경우

위 조건 또는 온라인 오토 튜닝을 실행시 정상적인 관성 추정이 되지않을 경우 오프라인 게인 튜닝을 실행하여 주십시오.

■ 튜닝 후 변경되는 파라미터

- 관성비(0x2100), 위치 루프 게인 1(0x2101), 속도 루프 게인 1(0x2102), 속도 적분 시정수 1(0x2103), 토크 명령 필터 시정수 1(0x2104)
- 노치 필터 3, 4 주파수(0x2507, 0x250A) → 자동 노치 설정 기능 참고



■ 관련 오브젝트

Index	Sub Index	이름	변수형식	접근성	PDO 할당	단위
0x250D		실시간 게인 튜닝 모드 (On-line Gain Tuning Mode)	UINT	RW	No	-

0x250E		게인 튜닝 시 시스템 강성 (System Rigidity for Gain Tuning)	UINT	RW	No	-
0x250F		실시간 게인 튜닝 반영 속도 (On-line Tuning Adaptation Speed)	UINT	RW	No	-

9.3 수동 게인 조정

9.3.1 게인 조정 순서

Cascade 형 제어기의 경우 안쪽에 위치한 속도제어기의 게인을 먼저 조정하고 바깥쪽에 위치한 위치제어기의 게인을 나중에 조정한다.

즉, 비례게인 → 적분게인 → Feedforward 게인 순서로 조정합니다.

이때, 각 게인의 역할은 다음과 같습니다.

- 비례게인: 제어기 BW 결정
- 적분게인: 정상상태(Steady-state)의 오차 결정, Overshoot 를 발생시킴
- Feedforward 게인: 시스템 Lag 특성 향상
- 미분게인: 시스템에 댐핑 역할(미 제공)

■ 속도제어기 조정

(1) 관성비 설정

- 자동 관성 추정 기능 사용 혹은 수동 설정

(2) 비례게인 설정

- 진동 발생 전까지, Torque/소음 모니터링

(3) 적분게인 설정

- 속도 overshoot 및 steady-state 에러 모니터링
- 적분게인을 올리고 싶으나 overshoot 가 발생할 경우 P/PI 전환 모드 사용 가능
- 본 드라이브의 경우 적분게인이 적분시정수로 되어 있음

(4) 속도 명령 필터 및 속도 피드백 필터 설정

■ 위치제어기 조정

(1) 비례게인 설정

- 진동 발생 전까지, Torque, 위치 오차, 소음 모니터링

(2) Feedforward 설정

- 위치 오차 모니터링
- Feedforward 필터 설정 가능
- Feedforward 를 값을 올리고 싶으나 소음이 발생할 경우 필터 설정
- Feedforward 설정값은 0~100%로 설정 가능하며 현재 입력중인 위치 명령값의 편차에의 비율임

(3) 위치 명령 필터 설정 가능

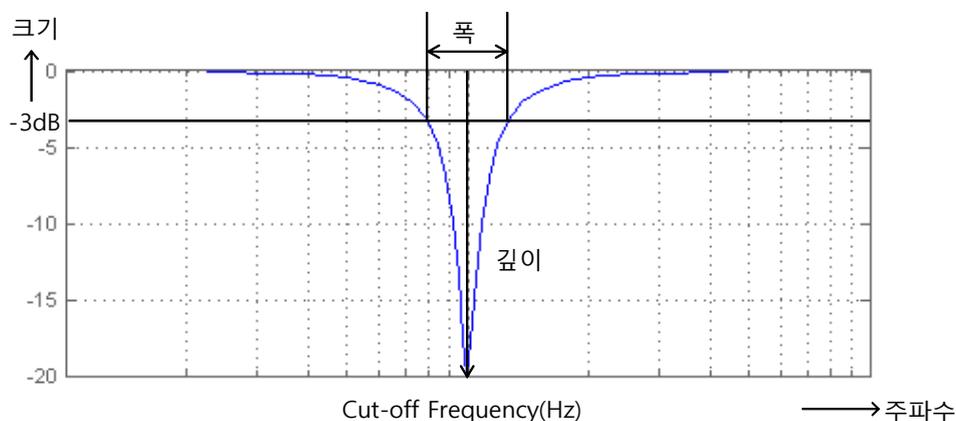
- 위치 명령을 부드럽게 할 수 있음

9.4 제진 제어

9.4.1 노치 필터

노치필터는 특정 주파수 성분을 제거하는 Band Stop 필터의 일종으로 기구부의 공진 주파수 성분을 노치필터를 사용하여 제거하면 진동을 피하면서 높은 게인을 설정할 수 있습니다.

본 드라이브는 총 4 단의 노치 필터 제공하고 각각의 필터에 대하여 주파수, 폭, 깊이를 설정할 수 있습니다. 1 개 혹은 2 개의 노치필터를 실시간 주파수분석(FFT)를 통하여 주파수 및 폭을 자동으로 설정하는 적응 필터로 사용 가능합니다.



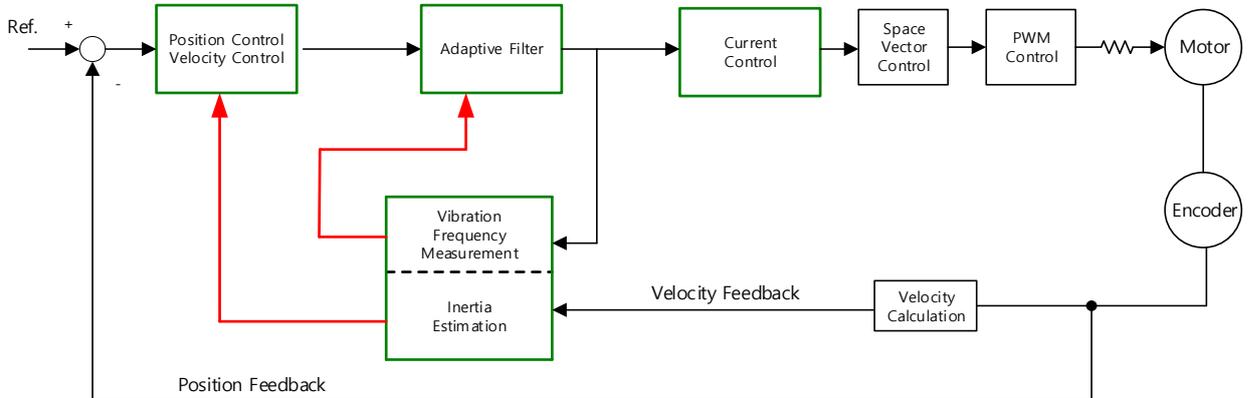
■ 관련 오브젝트

Index	Sub Index	이름	변수형식	접근성	PDO 할당	단위
0x2501	-	노치 필터 1 주파수 (Notch Filter 1 Frequency)	UINT	RW	No	Hz
0x2502	-	노치 필터 1 폭 (Notch Filter 1 Width)	UINT	RW	No	-
0x2503	-	노치 필터 1 깊이 (Notch Filter 1 Depth)	UINT	RW	No	-
0x2504	-	노치 필터 2 주파수 (Notch Filter 2 Frequency)	UINT	RW	No	Hz
0x2505	-	노치 필터 2 폭 (Notch Filter 2 Width)	UINT	RW	No	-
0x2506	-	노치 필터 2 깊이 (Notch Filter 2 Depth)	UINT	RW	No	-
0x2507	-	노치 필터 3 주파수 (Notch Filter 31 Frequency)	UINT	RW	No	Hz
0x2508	-	노치 필터 3 폭 (Notch Filter 3 Width)	UINT	RW	No	-
0x2509	-	노치 필터 3 깊이 (Notch Filter 3 Depth)	UINT	RW	No	-
0x250A	-	노치 필터 4 주파수 (Notch Filter 4 Frequency)	UINT	RW	No	Hz
0x250B	-	노치 필터 4 폭 (Notch Filter 4 Width)	UINT	RW	No	-
0x250C	-	노치 필터 4 깊이 (Notch Filter 4 Depth)	UINT	RW	No	-

9.4.2 적응 필터

적응 필터는 드라이브 운전 시 부하에서 발생하는 진동 주파수를 속도 피드백 신호를 통해 실시간 주파수분석하여 자동으로 노치필터를 설정하여 진동을 저감할 수 있는 기능입니다.

주파수분석을 통하여 진동 주파수를 감지하여 1 개 혹은 2 개의 노치필터를 자동으로 설정할 수 있습니다. 이때, 주파수 및 폭은 자동으로 설정되며 깊이는 설정값을 그대로 사용합니다.



■ 관련 오브젝트

Index	Sub Index	이름	변수형식	접근성	PDO 할당	단위
0x2500	-	적응 필터 기능 설정 (Adaptive Filter Function Select)	UINT	RW	No	-

■ 적응 필터 기능 설정(0x2500)

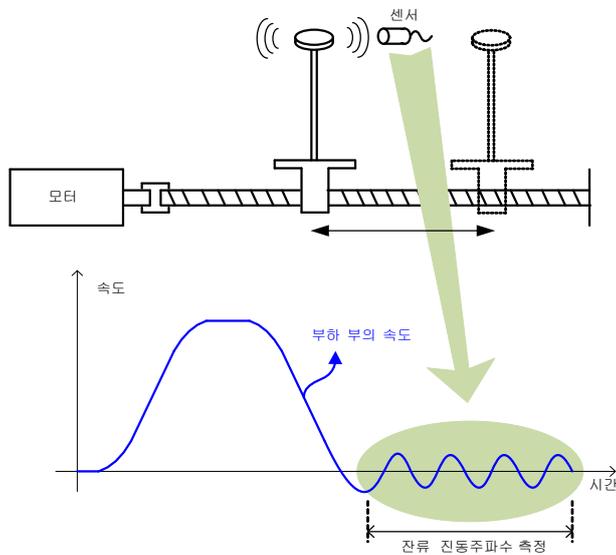
설정값	설정내용
0	적응 필터를 사용하지 않음
1	1개의 적응 필터만 사용. 자동 설정된 값은 노치 필터 3 설정 (0x2507, 0x2508, 0x2509)에서 확인 할 수 있음. 노치 필터 3에 임의의 값이 설정되어 있다면 자동설정이 불가능하므로, 자동설정을 원한다면 노치 필터 3을 먼저 초기화 해주어야 함
2	2개의 적응 필터 사용. 자동 설정된 값은 노치 필터 3(0x2507, 0x2508, 0x2509) 및 4의 설정(0x250A, 0x250B, 0x250C)에서 확인 할 수 있음. 노치 필터 3(or 4)가 임의의 값으로 세팅이 되어 있다면 노치 필터 4(or 3)에 자동설정이 되고, 노치 필터 3과 노치 필터 4가 모두 임의의 값으로 세팅이 되어 있다면 설정값이 그대로 유지되고, 노치 필터 3과 노치 필터 4가 초기화 상태이면 모두 자동설정이 가능함
3	Reserved
4	노치 필터 3(0x2507, 0x2508) 및 노치 필터 4(0x250A, 0x250B, 0x250C)의 설정이 초기화 됨
5	Reserved

9.4.3 진동 제어(댐핑) 필터

진동 제어(댐핑) 필터는 부하단에서 발생하는 진동을 저감할 수 있는 기능입니다.

외부의 센서를 통해 부하단에 발생하는 진동 주파수를 측정하고, 그 측정값을 진동 제어(댐핑) 필터 관련 오브젝트의 데이터로 사용합니다. 본 드라이브는 총 2 단의 진동 제어 필터를 제공하고 각각의 필터에 대하여 주파수, 감폭의 크기를 설정할 수 있습니다.

장비 상단 혹은 전체 시스템에서 나오는 낮은 주파수 영역 1[Hz] ~100[Hz]를 제어하며, 위치제어 모드에서만 동작됩니다.



■ 관련 오브젝트

Index	Sub Index	이름	변수형식	접근성	PDO 할당	단위
0x2515	-	진동 제어(댐핑) 필터 기능 설정 (Vibration Suppression Filter Configuration)	UINT	RW	No	-
0x2516	-	진동 제어(댐핑) 필터 1 주파수 (Vibration Suppression Filter 1 Frequency)	UINT	RW	No	0.1[Hz]
0x2517	-	진동 제어(댐핑) 필터 1 계수 (Vibration Suppression Filter 1 Damping)	UINT	RW	No	-
0x2518	-	진동 제어(댐핑) 필터 2 주파수 (Vibration Suppression Filter 2 Frequency)	UINT	RW	No	0.1[Hz]
0x2519	-	진동 제어(댐핑) 필터 2 계수 (Vibration Suppression Filter 2 Damping)	UINT	RW	No	-

▪ 진동 억제 필터 기능 설정(0x2515)

설정값	설정내용
0	진동 제어(댐핑) 필터를 사용하지 않음
1	진동 제어(댐핑) 필터 1, 2 적용
2	LVSF1, LVSF2 입력에 따라서 진동 제어(댐핑) 필터 1, 2 적용

10. 프로시저(Procedure) 기능

드라이브가 제공하는 보조기능이며 기능은 아래와 같습니다. 프로시저 명령코드(0x2700) 및 프로시저 명령인자(0x2701)에 의해 실행가능합니다. 프로시저 기능은 서보 설정 툴을 이용하여 동작시킬 수 있습니다.

프로시저 명령	코드	내용
Manual JOG	0x0001	매뉴얼 JOG 운전
Program JOG	0x0002	프로그램 JOG 운전
Alarm History Reset	0x0003	알람 히스토리 이력 삭제
Off-Line Auto-Tuning	0x0004	오프라인 오토 튜닝
Max. Load Torque Clear	0x0007	순시 최대 운전 과부하(0x2604)의 값을 리셋
Calibrate Phase Current Offset	0x0008	상전류 옵셋 조정
Software Reset	0x0009	소프트웨어 리셋
Sin/Cos Amplitude	0x0013	LSMMT 모듈 센서 입력 진폭 측정

10.1 매뉴얼 조그운전

Jog 운전은 상위장치 없이, 속도제어에 의한 서보 모터의 동작을 확인하는 기능입니다.

다음과 같은 사항을 실행 전 확인하여 주십시오.

- 주전원이 ON 일 것
- STO(Safe Torque Off) 커넥터가 접속되어 있을 것
- 알람 발생이 없을 것
- 서보 OFF 상태일 것
- 운전속도는 기구의 상태를 고려한 설정일 것

■ 관련 오브젝트

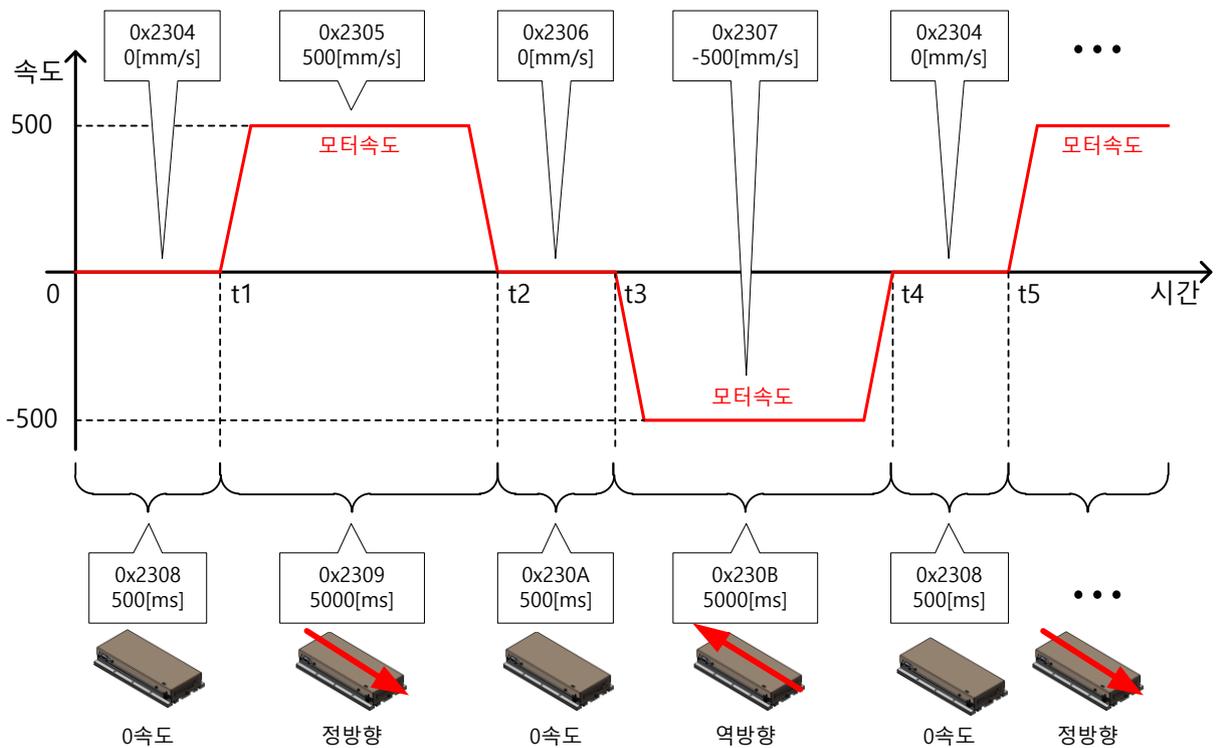
Index	Sub Index	이름	변수형식	접근성	PDO 할당	단위
0x2300	-	조그 운전 속도 (Jog Operation Speed)	INT	RW	No	rpm
0x2301	-	속도 명령 가속 시간 (Speed Command Acceleration Time)	UINT	RW	No	ms
0x2302	-	속도 명령 감속 시간 (Speed Command Deceleration Time)	UINT	RW	No	ms
0x2303	-	속도 명령 S 커브 시간 (Speed Command S-curve Time)	UINT	RW	No	ms

10.2 프로그램 조그운전

프로그램 Jog 운전은 상위장치 없이 미리 설정된 운전속도 및 운전시간으로 속도제어에 의한 서보 모터의 동작을 확인하는 기능입니다.

다음과 같은 사항을 실행 전 확인하여 주십시오.

- 주전원이 ON 일 것
- STO(Safe Torque Off) 커넥터가 접속되어 있을 것
- 알람 발생이 없을 것
- 서보 OFF 상태일 것
- 속도 및 시간 설정은 기구의 상태 및 가동 범위를 고려한 설정일 것



■ 관련 오브젝트

Index	Sub Index	이름	변수형식	접근성	PDO 할당	단위
0x2304	-	프로그램 조그 운전 속도 1 (Program Jog Operation Speed 1)	INT	RW	No	rpm
0x2305	-	프로그램 조그 운전 속도 2 (Program Jog Operation Speed 2)	INT	RW	No	rpm

0x2306	-	프로그램 조그 운전 속도 3 (Program Jog Operation Speed 3)	INT	RW	No	rpm
0x2307	-	프로그램 조그 운전 속도 4 (Program Jog Operation Speed 4)	INT	RW	No	rpm
0x2308	-	프로그램 조그 운전 시간 1 (Program Jog Operation Time 1)	UINT	RW	No	ms
0x2309	-	프로그램 조그 운전 시간 2 (Program Jog Operation Time 2)	UINT	RW	No	ms
0x230A	-	프로그램 조그 운전 시간 3 (Program Jog Operation Time 3)	UINT	RW	No	ms
0x230B	-	프로그램 조그 운전 시간 4 (Program Jog Operation Time 4)	UINT	RW	No	ms

10.3 알람 이력 삭제

드라이브 내 저장되어 있는 알람 코드 이력을 모두 삭제합니다. 최근 발생한 알람부터 최대 16 개이전 발생 알람까지 알람 이력이 저장됩니다.

알람 히스토리 이력은 0x2702:01~16 에서 아래와 같이 확인 할 수 있습니다. 가장 최근에 발생한 알람이 0x2702:01 에 나타납니다.

2702:0	Servo Alarm History	RO	> 16 <
2702:01	Alarm code 1(Newest)	RO	[51]POS following
2702:02	Alarm code 2	RO	[51]POS following
2702:03	Alarm code 3	RO	[51]POS following
2702:04	Alarm code 4	RO	[51]POS following
2702:05	Alarm code 5	RO	[51]POS following
2702:06	Alarm code 6	RO	[51]POS following
2702:07	Alarm code 7	RO	[51]POS following
2702:08	Alarm code 8	RO	[51]POS following
2702:09	Alarm code 9	RO	[51]POS following
2702:0A	Alarm code 10	RO	[51]POS following
2702:0B	Alarm code 11	RO	[51]POS following
2702:0C	Alarm code 12	RO	[51]POS following
2702:0D	Alarm code 13	RO	[51]POS following
2702:0E	Alarm code 14	RO	[51]POS following
2702:0F	Alarm code 15	RO	[51]POS following
2702:10	Alarm code 16(Oldest)	RO	[51]POS following

■ 관련 오브젝트

Index	Sub Index	이름	변수형식	접근성	PDO 할당	단위
0x2702	-	서보 알람 이력 (Servo Alarm History)	-	-	-	-
	1	알람 코드 1(가장최근) (Alarm code 1(Newest))	STRING	RO	No	-
	2	알람 코드 2 (Alarm code 2)	STRING	RO	No	-
	3	알람 코드 3 (Alarm code 3)	STRING	RO	No	-

4	알람 코드 4 (Alarm code 4)	STRING	RO	No	-
5	알람 코드 5 (Alarm code 5)	STRING	RO	No	-
6	알람 코드 6 (Alarm code 6)	STRING	RO	No	-
7	알람 코드 7 (Alarm code 7)	STRING	RO	No	-
8	알람 코드 8 (Alarm code 8)	STRING	RO	No	-
9	알람 코드 9 (Alarm code 9)	STRING	RO	No	-
10	알람 코드 10 (Alarm code 10)	STRING	RO	No	-
11	알람 코드 11 (Alarm code 11)	STRING	RO	No	-
12	알람 코드 12 (Alarm code 12)	STRING	RO	No	-
13	알람 코드 13 (Alarm code 13)	STRING	RO	No	-
14	알람 코드 14 (Alarm code 14)	STRING	RO	No	-
15	알람 코드 15 (Alarm code 15)	STRING	RO	No	-
16	알람 코드 16 (Alarm code 16(Oldest))	STRING	RO	No	-

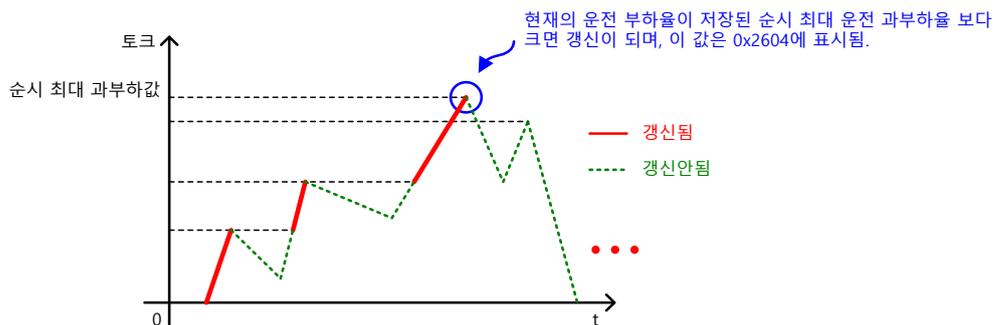
10.4 자동 게인 튜닝

자세한 내용은 『8.1 자동 게인 조정』을 참조하십시오.

10.5 순시 최대 토크 초기화

순시 최대 과부하율(0x2604)를 0으로 초기화 합니다. 순시 최대 운전 과부하율은 최근 약 15초 동안 순시적으로 드라이브에서 출력하는 운전 과부하율의 최대값을 나타냅니다.

15초 이전시점부터 현재까지의 최대(Peak) 부하를 정격 출력 대비 백분율로 표시합니다. 단위는 [0.1%]입니다. 전원을 재투입하면 0으로 리셋됩니다.



■ 관련 오브젝트

Index	Sub Index	이름	변수형식	접근성	PDO 할당	단위
0x2604	-	순시 최대 운전 과부하 (Instantaneous Maximum Operation Overload)	INT	RO	Yes	0.1%

10.6 상전류 옵셋 조정

상전류 옵셋 조정은 U/V/W 상의 전류 옵셋을 자동으로 조정하는 기능입니다. 사용 환경 조건에 따라 상전류 옵셋을 조정하여 사용 할 수 있습니다. 출하 시 기본적으로 옵셋이 조정되어 출하됩니다.

측정된 U/V/W 상 옵셋이 0x2015, 0x2016, 0x2017 에 각각 저장이 되며, 옵셋이 비정상적으로 너무 클때는 AL-15 을 발생시킵니다.

■ 관련 오브젝트

Index	Sub Index	이름	변수형식	접근성	PDO 할당	단위
0x2015	-	U상 전류 오프셋 (U Phase Current Offset)	INT	RW	No	0.1%
0x2016	-	V상 전류 오프셋 (V Phase Current Offset)	INT	RW	No	0.1%
0x2017	-	W상 전류 오프셋 (W Phase Current Offset)	INT	RW	No	0.1%

10.7 소프트웨어 리셋

Moving Magnet Drive 를 소프트웨어적으로 리셋하는 기능입니다. 소프트웨어 리셋은 드라이브의 프로그램을 재시작하는 것으로 전원을 재투입한 것과 비슷한 효과를 얻을 수 있습니다.

다음과 같은 경우에 사용할 수 있습니다.

- 전원 재투입이 필요한 파라미터의 설정을 변경한 경우
- 리셋 되지 않는 알람 발생 시 드라이브 재 시작이 필요한 경우

10.8 LSMMT Module 센서 입력 레벨 측정

LSMMT 모듈 센서 입력 레벨 측정 기능을 이용하여 모듈과 자석간 에어갭을 확인할 수 있습니다.

자석이 모듈을 모두 덮고 있는 상황에서 입력 레벨은 1300 이상 2700 이하 범위에 있어야 합니다.

■ 관련 오브젝트

Index	Sub Index	이름	변수형식	접근성	PDO 할당	단위
0x262A	-	LMS 좌측 센서 입력 레벨 (LMS Left Sensor Sin/Cos Amplitude)	UINT	RO	Yes	-
0x262B	-	LMS 우측 센서 입력 레벨 (LMS Right Sensor Sin/Cos Amplitude)	UINT	RO	Yes	-

11. Object Dictionary

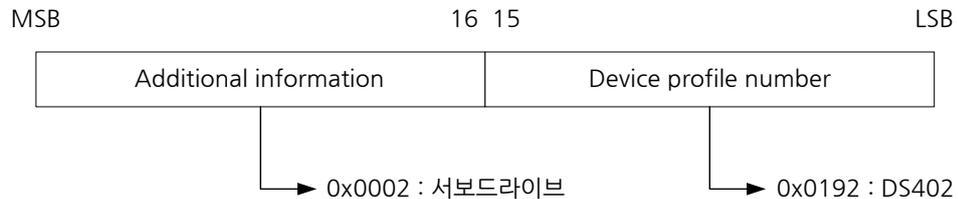
Object 는 드라이브 내부의 파라미터, 상태 변수, 실행명령(프로시저) 등을 포함한 데이터 구조입니다.

Object 는 크게 EtherCAT 통신을 위한 General Object(0x1000~)와 CAN application over EtherCAT(CoE)를 위한 CiA402 Object(0x6000~), 그리고 본 드라이브만 별도로 제공하는 Manufacturer Specific Object(0x2000~)로 구성되어 있습니다.

11.1 General Objects

0x1000		디바이스 유형 Device Type					
변수형식	설정범위	초기값	단위	접근성	PDO할당	변경속성	저장
UDINT	-	0x00020192	-	RO	No	-	No

디바이스 유형과 기능의 종류를 나타냅니다.



0x1001		에러 레지스터 Error Register					
변수형식	설정범위	초기값	단위	접근성	PDO할당	변경속성	저장
USINT	-	0x00	-	RO	No	-	No

장치의 에러 레지스터의 값을 보여줍니다. 이 값을 비상 메시지의 한 부분에 저장합니다.

비트	설정내용
0	0 : 에러없음
	1 : 에러 발생
1 to 7	Reserved

0x1008	디바이스 이름 Device Name							
	변수형식	설정범위	초기값	단위	접근성	PDO 할당	변경속성	저장
	STRING	-	-	-	RO	No	-	No

디바이스의 이름을 나타냅니다.

0x1009	하드웨어 버전 Hardware Version							
	변수형식	설정범위	초기값	단위	접근성	PDO 할당	변경속성	저장
	STRING	-	-	-	RO	No	-	No

디바이스의 하드웨어 버전을 나타냅니다.

0x100A	소프트웨어 버전 Software Version							
	변수형식	설정범위	초기값	단위	접근성	PDO 할당	변경속성	저장
	STRING	-	-	-	RO	No	-	No

디바이스의 소프트웨어 버전을 나타냅니다.

0x1010	파라미터 저장 Store Parameters						
	SubIndex 0		항목의 개수(Number of entries)				
변수형식	설정범위	초기값	단위	접근성	PDO 할당	변경속성	저장
USINT	-	4	-	RO	No	-	No
SubIndex 1		전체 파라미터 저장(Store all parameters)					
변수형식	설정범위	초기값	단위	접근성	PDO 할당	변경속성	저장
UDINT	0 to 0xFFFFFFFF	0	-	RW	No	-	No
SubIndex 2		통신 파라미터 저장(Store communication parameters)					
변수형식	설정범위	초기값	단위	접근성	PDO 할당	변경속성	저장
UDINT	0 to 0xFFFFFFFF	0	-	RW	No	-	No
SubIndex 3		CiA402 파라미터 저장(Store CiA402 parameters)					
변수형식	설정범위	초기값	단위	접근성	PDO 할당	변경속성	저장
UDINT	0 to 0xFFFFFFFF	0	-	RW	No	-	No

SubIndex 4		드라이브 특정 파라미터 저장(Store drive specific parameters)					
변수형식	설정범위	초기값	단위	접근성	PDO할당	변경속성	저장
UDINT	0 to 0xFFFFFFFF	0	-	RW	No	-	No

드라이브의 파라미터를 메모리에 저장합니다. 실수를 방지하기 위해 해당 SubIndex 의 값에 'save'에 해당하는 ASCII 코드값을 쓰게 되면 파라미터를 저장합니다.

	MSB	16	15	LSB
ASCII 코드	e	v	a	s
	0x65	0x76	0x61	0x73

SubIndex 1 에 "save"라고 쓰게 되면 드라이브 내의 모든 파라미터가 저장됩니다.

SubIndex 2 에 "save"라고 쓰게 되면 통신 파라미터(0x1000~)만 저장됩니다.

SubIndex 3 에 "save"라고 쓰게 되면 CiA402 파라미터(0x6000~)만 저장됩니다.

SubIndex 4 에 "save"라고 쓰게 되면 드라이브 특정 파라미터(0x2000~)만 저장됩니다.

0x1011		초기 파라미터 복원 Restore Default Parameters					
SubIndex 0		항목의 개수(Number of entries)					
변수형식	설정범위	초기값	단위	접근성	PDO 할당	변경속성	저장
USINT	-	4	-	RO	No	-	No
SubIndex 1		전체 파라미터 복원(Restore all parameters)					
변수형식	설정범위	초기값	단위	접근성	PDO할당	변경속성	저장
UDINT	0 to 0xFFFFFFFF	0	-	RW	No	-	No
SubIndex 2		통신 파라미터 복원(Restore communication parameters)					
변수형식	설정범위	초기값	단위	접근성	PDO할당	변경속성	저장
UDINT	0 to 0xFFFFFFFF	0	-	RW	No	-	No
SubIndex 3		CiA402 파라미터 복원(Restore CiA402 parameters)					
변수형식	설정범위	초기값	단위	접근성	PDO할당	변경속성	저장
UDINT	0 to 0xFFFFFFFF	0	-	RW	No	-	No
SubIndex 4		드라이브 특정 파라미터 복원(Restore drive specific parameters)					
변수형식	설정범위	초기값	단위	접근성	PDO할당	변경속성	저장
UDINT	0 to 0xFFFFFFFF	0	-	RW	No	-	No

드라이브의 파라미터를 초기화 합니다. 실수를 방지하기 위해 해당 SubIndex 의 값에 'load'에 해당하는 ASCII 코드값을 쓰게 되면 파라미터를 초기화 합니다.

	MSB	16	15	LSB
ASCII 코드	d	a	o	l
	0x64	0x61	0x6F	0x6C

SubIndex 1 에 "load"라고 쓰게 되면 드라이브 내의 모든 파라미터가 초기화됩니다.

SubIndex 2 에 "load"라고 쓰게 되면 통신 파라미터(0x1000~)만 초기화됩니다.

SubIndex 3 에 "load"라고 쓰게 되면 CiA402 파라미터(0x6000~)만 초기화됩니다.

SubIndex 4 에 "load"라고 쓰게 되면 드라이브 특정 파라미터(0x2000~)만 초기화됩니다.

초기화된 값이 적용되기 위해서는 드라이브의 전원 재투입이 필요합니다.

0x1018	장치 정보 Identity Object						
	SubIndex 0	항목의 개수(Number of entries)					
변수형식	설정범위	초기값	단위	접근성	PDO 할당	변경속성	저장
USINT	-	4	-	RO	No	-	No
SubIndex 1	벤더 ID(Vendor ID)						
변수형식	설정범위	초기값	단위	접근성	PDO 할당	변경속성	저장
UDINT	-	0x00007595	-	RO	No	-	No
SubIndex 2	제품 코드(Product code)						
변수형식	설정범위	초기값	단위	접근성	PDO 할당	변경속성	저장
UDINT	-	0x00010001	-	RO	No	-	No
SubIndex 3	개정 번호(Revision number)						
변수형식	설정범위	초기값	단위	접근성	PDO 할당	변경속성	저장
UDINT	-	-	-	RO	No	-	No
SubIndex 4	시리얼 번호(Serial number)						
변수형식	설정범위	초기값	단위	접근성	PDO 할당	변경속성	저장
UDINT	-	-	-	RO	No	-	No

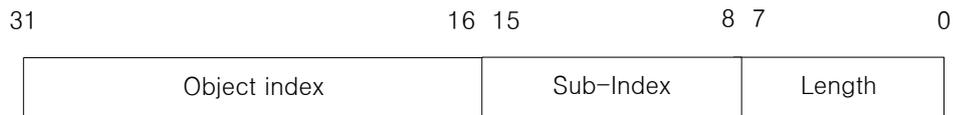
디바이스에 대한 정보를 나타냅니다.

0x1600		수신 PDO 할당 1 1 st Receive PDO Mapping					
SubIndex 0		항목의 개수(Number of entries)					
변수형식	설정범위	초기값	단위	접근성	PDO 할당	변경속성	저장
USINT	0 to 10	5	-	RW	No	PREOP	Yes
SubIndex 1		할당 항목 1(Mapping entry 1)					
변수형식	설정범위	초기값	단위	접근성	PDO할당	변경속성	저장
UDINT	0 to 0xFFFFFFFF	0x60400010	-	RW	No	PREOP	Yes
SubIndex 2		할당 항목 2(Mapping entry 2)					
변수형식	설정범위	초기값	단위	접근성	PDO할당	변경속성	저장
UDINT	0 to 0xFFFFFFFF	0x60710010	-	RW	No	PREOP	Yes
SubIndex 3		할당 항목 3(Mapping entry 3)					
변수형식	설정범위	초기값	단위	접근성	PDO할당	변경속성	저장
UDINT	0 to 0xFFFFFFFF	0x607A0020	-	RW	No	PREOP	Yes
SubIndex 4		할당 항목 4(Mapping entry 4)					
변수형식	설정범위	초기값	단위	접근성	PDO할당	변경속성	저장
UDINT	0 to 0xFFFFFFFF	0x60600008	-	RW	No	PREOP	Yes
SubIndex 5		할당 항목 5(Mapping entry 5)					
변수형식	설정범위	초기값	단위	접근성	PDO할당	변경속성	저장
UDINT	0 to 0xFFFFFFFF	0x60B80010	-	RW	No	PREOP	Yes
SubIndex 6		할당 항목 6(Mapping entry 6)					
변수형식	설정범위	초기값	단위	접근성	PDO할당	변경속성	저장
UDINT	0 to 0xFFFFFFFF	-	-	RW	No	PREOP	Yes
SubIndex 7		할당 항목 7(Mapping entry 7)					
변수형식	설정범위	초기값	단위	접근성	PDO할당	변경속성	저장
UDINT	0 to 0xFFFFFFFF	-	-	RW	No	PREOP	Yes
SubIndex 8		할당 항목 8(Mapping entry 8)					
변수형식	설정범위	초기값	단위	접근성	PDO할당	변경속성	저장
UDINT	0 to 0xFFFFFFFF	-	-	RW	No	PREOP	Yes
SubIndex 9		할당 항목 9(Mapping entry 9)					
변수형식	설정범위	초기값	단위	접근성	PDO할당	변경속성	저장
UDINT	0 to 0xFFFFFFFF	-	-	RW	No	PREOP	Yes
SubIndex 10		할당 항목 10(Mapping entry 10)					
변수형식	설정범위	초기값	단위	접근성	PDO할당	변경속성	저장
UDINT	0 to 0xFFFFFFFF	-	-	RW	No	PREOP	Yes

PDO Mapping :

CANopen over EtherCAT 프로토콜을 통한 실시간 데이터 전송을 위해 PDO(Process Data Objects)를 설정합니다. 본 드라이브는 PDO 를 송수신 각각 최대 10 까지의 오브젝트를 자유롭게 매핑을 할 수 있습니다.

0x1600~0x1603 을 수신 PDO 매핑에, 0x1A00~0x1A03 을 송신 PDO 매핑 설정에 사용합니다. 할당 항목 1~10(SubIndex 1~10)에 아래와 같이 할당할 오브젝트의 정보를 설정합니다. 항목의 개수(SubIndex 0)에는 할당할 오브젝트의 개수를 설정하여야 합니다.



비트 0-7: 매핑할 오브젝트의 비트 길이(ex. 32 비트 데이터인 경우 0x20 으로 표시)

비트 8-15: 매핑할 오브젝트의 SubIndex

비트 16-31: 매핑할 오브젝트의 Index

0x1601	수신 PDO 할당 2 2nd Receive PDO Mapping						
SubIndex 0	항목의 개수(Number of entries)						
변수형식	설정범위	초기값	단위	접근성	PDO 할당	변경속성	저장
USINT	0 to 10	4	-	RW	No	PREOP	Yes
SubIndex 1	할당 항목 1(Mapping entry 1)						
변수형식	설정범위	초기값	단위	접근성	PDO 할당	변경속성	저장
UDINT	0 to 0xFFFFFFFF	0x60400010	-	RW	No	PREOP	Yes
SubIndex 2	할당 항목 2(Mapping entry 2)						
변수형식	설정범위	초기값	단위	접근성	PDO 할당	변경속성	저장
UDINT	0 to 0xFFFFFFFF	0x607A0020	-	RW	No	PREOP	Yes
SubIndex 3	할당 항목 3(Mapping entry 3)						
변수형식	설정범위	초기값	단위	접근성	PDO 할당	변경속성	저장
UDINT	0 to 0xFFFFFFFF	0x60B80010	-	RW	No	PREOP	Yes
SubIndex 4	할당 항목 4(Mapping entry 4)						
변수형식	설정범위	초기값	단위	접근성	PDO 할당	변경속성	저장
UDINT	0 to 0xFFFFFFFF	0x60FE0120	-	RW	No	PREOP	Yes
SubIndex 5	할당 항목 5(Mapping entry 5)						
변수형식	설정범위	초기값	단위	접근성	PDO 할당	변경속성	저장
UDINT	0 to 0xFFFFFFFF	-	-	RW	No	PREOP	Yes

SubIndex 6		할당 항목 6(Mapping entry 6)					
변수형식	설정범위	초기값	단위	접근성	PDO할당	변경속성	저장
UDINT	0 to 0xFFFFFFFF	-	-	RW	No	PREOP	Yes
SubIndex 7		할당 항목 7(Mapping entry 7)					
변수형식	설정범위	초기값	단위	접근성	PDO할당	변경속성	저장
UDINT	0 to 0xFFFFFFFF	-	-	RW	No	PREOP	Yes
SubIndex 8		할당 항목 8(Mapping entry 8)					
변수형식	설정범위	초기값	단위	접근성	PDO할당	변경속성	저장
UDINT	0 to 0xFFFFFFFF	-	-	RW	No	PREOP	Yes
SubIndex 9		할당 항목 9(Mapping entry 9)					
변수형식	설정범위	초기값	단위	접근성	PDO할당	변경속성	저장
UDINT	0 to 0xFFFFFFFF	-	-	RW	No	PREOP	Yes
SubIndex 10		할당 항목 10(Mapping entry 10)					
변수형식	설정범위	초기값	단위	접근성	PDO할당	변경속성	저장
UDINT	0 to 0xFFFFFFFF	-	-	RW	No	PREOP	Yes

0x1600 의 설명 참조바랍니다.

0x1602		수신 PDO 할당 3 3rd Receive PDO Mapping					
SubIndex 0		항목의 개수(Number of entries)					
변수형식	설정범위	초기값	단위	접근성	PDO 할당	변경속성	저장
USINT	0 to 10	4	-	RW	No	PREOP	Yes
SubIndex 1		할당 항목 1(Mapping entry 1)					
변수형식	설정범위	초기값	단위	접근성	PDO할당	변경속성	저장
UDINT	0 to 0xFFFFFFFF	0x60400010	-	RW	No	PREOP	Yes
SubIndex 2		할당 항목 2(Mapping entry 2)					
변수형식	설정범위	초기값	단위	접근성	PDO할당	변경속성	저장
UDINT	0 to 0xFFFFFFFF	0x60FF0020	-	RW	No	PREOP	Yes
SubIndex 3		할당 항목 3(Mapping entry 3)					
변수형식	설정범위	초기값	단위	접근성	PDO할당	변경속성	저장
UDINT	0 to 0xFFFFFFFF	0x60B80010	-	RW	No	PREOP	Yes
SubIndex 4		할당 항목 4(Mapping entry 4)					
변수형식	설정범위	초기값	단위	접근성	PDO할당	변경속성	저장
UDINT	0 to 0xFFFFFFFF	0x60FE0120	-	RW	No	PREOP	Yes
SubIndex 5		할당 항목 5(Mapping entry 5)					
변수형식	설정범위	초기값	단위	접근성	PDO할당	변경속성	저장

UDINT	0 to 0xFFFFFFFF	-	-	RW	No	PREOP	Yes
SubIndex 6		할당 항목 6(Mapping entry 6)					
변수형식	설정범위	초기값	단위	접근성	PDO할당	변경속성	저장
UDINT	0 to 0xFFFFFFFF	-	-	RW	No	PREOP	Yes
SubIndex 7		할당 항목 7(Mapping entry 7)					
변수형식	설정범위	초기값	단위	접근성	PDO할당	변경속성	저장
UDINT	0 to 0xFFFFFFFF	-	-	RW	No	PREOP	Yes
SubIndex 8		할당 항목 8(Mapping entry 8)					
변수형식	설정범위	초기값	단위	접근성	PDO할당	변경속성	저장
UDINT	0 to 0xFFFFFFFF	-	-	RW	No	PREOP	Yes
SubIndex 9		할당 항목 9(Mapping entry 9)					
변수형식	설정범위	초기값	단위	접근성	PDO할당	변경속성	저장
UDINT	0 to 0xFFFFFFFF	-	-	RW	No	PREOP	Yes
SubIndex 10		할당 항목 10(Mapping entry 10)					
변수형식	설정범위	초기값	단위	접근성	PDO할당	변경속성	저장
UDINT	0 to 0xFFFFFFFF	-	-	RW	No	PREOP	Yes

0x1600의 설명 참조바랍니다.

0x1603	수신 PDO 할당 4 4th Receive PDO Mapping						
	항목의 개수(Number of entries)						
변수형식	설정범위	초기값	단위	접근성	PDO 할당	변경속성	저장
USINT	0 to 10	4	-	RW	No	PREOP	Yes
SubIndex 1		할당 항목 1(Mapping entry 1)					
변수형식	설정범위	초기값	단위	접근성	PDO할당	변경속성	저장
UDINT	0 to 0xFFFFFFFF	0x60400010	-	RW	No	PREOP	Yes
SubIndex 2		할당 항목 2(Mapping entry 2)					
변수형식	설정범위	초기값	단위	접근성	PDO할당	변경속성	저장
UDINT	0 to 0xFFFFFFFF	0x60710010	-	RW	No	PREOP	Yes
SubIndex 3		할당 항목 3(Mapping entry 3)					
변수형식	설정범위	초기값	단위	접근성	PDO할당	변경속성	저장
UDINT	0 to 0xFFFFFFFF	0x60B80010	-	RW	No	PREOP	Yes
SubIndex 4		할당 항목 4(Mapping entry 4)					
변수형식	설정범위	초기값	단위	접근성	PDO할당	변경속성	저장
UDINT	0 to 0xFFFFFFFF	0x60FE0120	-	RW	No	PREOP	Yes
SubIndex 5		할당 항목 5(Mapping entry 5)					

변수형식	설정범위	초기값	단위	접근성	PDO할당	변경속성	저장
UDINT	0 to 0xFFFFFFFF	-	-	RW	No	PREOP	Yes
SubIndex 6		할당 항목 6(Mapping entry 6)					
변수형식	설정범위	초기값	단위	접근성	PDO할당	변경속성	저장
UDINT	0 to 0xFFFFFFFF	-	-	RW	No	PREOP	Yes
SubIndex 7		할당 항목 7(Mapping entry 7)					
변수형식	설정범위	초기값	단위	접근성	PDO할당	변경속성	저장
UDINT	0 to 0xFFFFFFFF	-	-	RW	No	PREOP	Yes
SubIndex 8		할당 항목 8(Mapping entry 8)					
변수형식	설정범위	초기값	단위	접근성	PDO할당	변경속성	저장
UDINT	0 to 0xFFFFFFFF	-	-	RW	No	PREOP	Yes
SubIndex 9		할당 항목 9(Mapping entry 9)					
변수형식	설정범위	초기값	단위	접근성	PDO할당	변경속성	저장
UDINT	0 to 0xFFFFFFFF	-	-	RW	No	PREOP	Yes
SubIndex 10		할당 항목 10(Mapping entry 10)					
변수형식	설정범위	초기값	단위	접근성	PDO할당	변경속성	저장
UDINT	0 to 0xFFFFFFFF	-	-	RW	No	PREOP	Yes

0x1600 의 설명 참조바랍니다.

0x1A00		송신 PDO 할당 1 1 st Transmit PDO Mapping					
SubIndex 0		항목의 개수(Number of entries)					
변수형식	설정범위	초기값	단위	접근성	PDO 할당	변경속성	저장
USINT	0 to 10	10	-	RW	No	PREOP	Yes
SubIndex 1		할당 항목 1(Mapping entry 1)					
변수형식	설정범위	초기값	단위	접근성	PDO할당	변경속성	저장
UDINT	0 to 0xFFFFFFFF	0x60410010	-	RW	No	PREOP	Yes
SubIndex 2		할당 항목 2(Mapping entry 2)					
변수형식	설정범위	초기값	단위	접근성	PDO할당	변경속성	저장
UDINT	0 to 0xFFFFFFFF	0x60770010	-	RW	No	PREOP	Yes
SubIndex 3		할당 항목 3(Mapping entry 3)					
변수형식	설정범위	초기값	단위	접근성	PDO할당	변경속성	저장
UDINT	0 to 0xFFFFFFFF	0x60640020	-	RW	No	PREOP	Yes
SubIndex 4		할당 항목 4(Mapping entry 4)					
변수형식	설정범위	초기값	단위	접근성	PDO할당	변경속성	저장
UDINT	0 to 0xFFFFFFFF	0x60F40020	-	RW	No	PREOP	Yes

SubIndex 5		할당 항목 5(Mapping entry 5)					
변수형식	설정범위	초기값	단위	접근성	PDO할당	변경속성	저장
UDINT	0 to 0xFFFFFFFF	0x60FD0020	-	RW	No	PREOP	Yes
SubIndex 6		할당 항목 6(Mapping entry 6)					
변수형식	설정범위	초기값	단위	접근성	PDO할당	변경속성	저장
UDINT	0 to 0xFFFFFFFF	0x60610008	-	RW	No	PREOP	Yes
SubIndex 7		할당 항목 7(Mapping entry 7)					
변수형식	설정범위	초기값	단위	접근성	PDO할당	변경속성	저장
UDINT	0 to 0xFFFFFFFF	0x26010010	-	RW	No	PREOP	Yes
SubIndex 8		할당 항목 8(Mapping entry 8)					
변수형식	설정범위	초기값	단위	접근성	PDO할당	변경속성	저장
UDINT	0 to 0xFFFFFFFF	0x26000010	-	RW	No	PREOP	Yes
SubIndex 9		할당 항목 9(Mapping entry 9)					
변수형식	설정범위	초기값	단위	접근성	PDO할당	변경속성	저장
UDINT	0 to 0xFFFFFFFF	0x60B90010	-	RW	No	PREOP	Yes
SubIndex 10		할당 항목 10(Mapping entry 10)					
변수형식	설정범위	초기값	단위	접근성	PDO할당	변경속성	저장
UDINT	0 to 0xFFFFFFFF	0x60BA0020	-	RW	No	PREOP	Yes

0x1600의 설명 참조바랍니다.

0x1A01	송신 PDO 할당 2 2nd Transmit PDO Mapping						
	항목의 개수(Number of entries)						
변수형식	설정범위	초기값	단위	접근성	PDO 할당	변경속성	저장
USINT	0 to 10	6	-	RW	No	PREOP	Yes
SubIndex 1		할당 항목 1(Mapping entry 1)					
변수형식	설정범위	초기값	단위	접근성	PDO할당	변경속성	저장
UDINT	0 to 0xFFFFFFFF	0x60410010	-	RW	No	PREOP	Yes
SubIndex 2		할당 항목 2(Mapping entry 2)					
변수형식	설정범위	초기값	단위	접근성	PDO할당	변경속성	저장
UDINT	0 to 0xFFFFFFFF	0x60640020	-	RW	No	PREOP	Yes
SubIndex 3		할당 항목 3(Mapping entry 3)					
변수형식	설정범위	초기값	단위	접근성	PDO할당	변경속성	저장
UDINT	0 to 0xFFFFFFFF	0x60F40020	-	RW	No	PREOP	Yes
SubIndex 4		할당 항목 4(Mapping entry 4)					

변수형식	설정범위	초기값	단위	접근성	PDO할당	변경속성	저장
UDINT	0 to 0xFFFFFFFF	0x60B90010	-	RW	No	PREOP	Yes
SubIndex 5		할당 항목 5(Mapping entry 5)					
변수형식	설정범위	초기값	단위	접근성	PDO할당	변경속성	저장
UDINT	0 to 0xFFFFFFFF	0x60BA0020	-	RW	No	PREOP	Yes
SubIndex 6		할당 항목 6(Mapping entry 6)					
변수형식	설정범위	초기값	단위	접근성	PDO할당	변경속성	저장
UDINT	0 to 0xFFFFFFFF	0x60FD0020	-	RW	No	PREOP	Yes
SubIndex 7		할당 항목 7(Mapping entry 7)					
변수형식	설정범위	초기값	단위	접근성	PDO할당	변경속성	저장
UDINT	0 to 0xFFFFFFFF	-	-	RW	No	PREOP	Yes
SubIndex 8		할당 항목 8(Mapping entry 8)					
변수형식	설정범위	초기값	단위	접근성	PDO할당	변경속성	저장
UDINT	0 to 0xFFFFFFFF	-	-	RW	No	PREOP	Yes
SubIndex 9		할당 항목 9(Mapping entry 9)					
변수형식	설정범위	초기값	단위	접근성	PDO할당	변경속성	저장
UDINT	0 to 0xFFFFFFFF	-	-	RW	No	PREOP	Yes
SubIndex 10		할당 항목 10(Mapping entry 10)					
변수형식	설정범위	초기값	단위	접근성	PDO할당	변경속성	저장
UDINT	0 to 0xFFFFFFFF	-	-	RW	No	PREOP	Yes

0x1600의 설명 참조바랍니다.

0x1A02		송신 PDO 할당 3 3rd Transmit PDO Mapping					
SubIndex 0		항목의 개수(Number of entries)					
변수형식	설정범위	초기값	단위	접근성	PDO 할당	변경속성	저장
USINT	0 to 10	5	-	RW	No	PREOP	Yes
SubIndex 1		할당 항목 1(Mapping entry 1)					
변수형식	설정범위	초기값	단위	접근성	PDO할당	변경속성	저장
UDINT	0 to 0xFFFFFFFF	0x60410010	-	RW	No	PREOP	Yes
SubIndex 2		할당 항목 2(Mapping entry 2)					
변수형식	설정범위	초기값	단위	접근성	PDO할당	변경속성	저장
UDINT	0 to 0xFFFFFFFF	0x60640020	-	RW	No	PREOP	Yes
SubIndex 3		할당 항목 3(Mapping entry 3)					
변수형식	설정범위	초기값	단위	접근성	PDO할당	변경속성	저장
UDINT	0 to 0xFFFFFFFF	0x60B90010	-	RW	No	PREOP	Yes

SubIndex 4		할당 항목 4(Mapping entry 4)					
변수형식	설정범위	초기값	단위	접근성	PDO할당	변경속성	저장
UDINT	0 to 0xFFFFFFFF	0x60BA0020	-	RW	No	PREOP	Yes
SubIndex 5		할당 항목 5(Mapping entry 5)					
변수형식	설정범위	초기값	단위	접근성	PDO할당	변경속성	저장
UDINT	0 to 0xFFFFFFFF	0x60FD0020	-	RW	No	PREOP	Yes
SubIndex 6		할당 항목 6(Mapping entry 6)					
변수형식	설정범위	초기값	단위	접근성	PDO할당	변경속성	저장
UDINT	0 to 0xFFFFFFFF	-	-	RW	No	PREOP	Yes
SubIndex 7		할당 항목 7(Mapping entry 7)					
변수형식	설정범위	초기값	단위	접근성	PDO할당	변경속성	저장
UDINT	0 to 0xFFFFFFFF	-	-	RW	No	PREOP	Yes
SubIndex 8		할당 항목 8(Mapping entry 8)					
변수형식	설정범위	초기값	단위	접근성	PDO할당	변경속성	저장
UDINT	0 to 0xFFFFFFFF	-	-	RW	No	PREOP	Yes
SubIndex 9		할당 항목 9(Mapping entry 9)					
변수형식	설정범위	초기값	단위	접근성	PDO할당	변경속성	저장
UDINT	0 to 0xFFFFFFFF	-	-	RW	No	PREOP	Yes
SubIndex 10		할당 항목 10(Mapping entry 10)					
변수형식	설정범위	초기값	단위	접근성	PDO할당	변경속성	저장
UDINT	0 to 0xFFFFFFFF	-	-	RW	No	PREOP	Yes

0x1600 의 설명 참조바랍니다.

0x1A03		송신 PDO 할당 4 4th Transmit PDO Mapping					
SubIndex 0		항목의 개수(Number of entries)					
변수형식	설정범위	초기값	단위	접근성	PDO 할당	변경속성	저장
USINT	0 to 10	5	-	RW	No	PREOP	Yes
SubIndex 1		할당 항목 1(Mapping entry 1)					
변수형식	설정범위	초기값	단위	접근성	PDO할당	변경속성	저장
UDINT	0 to 0xFFFFFFFF	0x60410010	-	RW	No	PREOP	Yes
SubIndex 2		할당 항목 2(Mapping entry 2)					
변수형식	설정범위	초기값	단위	접근성	PDO할당	변경속성	저장
UDINT	0 to 0xFFFFFFFF	0x60640020	-	RW	No	PREOP	Yes
SubIndex 3		할당 항목 3(Mapping entry 3)					
변수형식	설정범위	초기값	단위	접근성	PDO할당	변경속성	저장

UDINT	0 to 0xFFFFFFFF	0x60B90010	-	RW	No	PREOP	Yes
SubIndex 4		할당 항목 4(Mapping entry 4)					
변수형식	설정범위	초기값	단위	접근성	PDO할당	변경속성	저장
UDINT	0 to 0xFFFFFFFF	0x60BA0020	-	RW	No	PREOP	Yes
SubIndex 5		할당 항목 5(Mapping entry 5)					
변수형식	설정범위	초기값	단위	접근성	PDO할당	변경속성	저장
UDINT	0 to 0xFFFFFFFF	0x60FD0020	-	RW	No	PREOP	Yes
SubIndex 6		할당 항목 6(Mapping entry 6)					
변수형식	설정범위	초기값	단위	접근성	PDO할당	변경속성	저장
UDINT	0 to 0xFFFFFFFF	-	-	RW	No	PREOP	Yes
SubIndex 7		할당 항목 7(Mapping entry 7)					
변수형식	설정범위	초기값	단위	접근성	PDO할당	변경속성	저장
UDINT	0 to 0xFFFFFFFF	-	-	RW	No	PREOP	Yes
SubIndex 8		할당 항목 8(Mapping entry 8)					
변수형식	설정범위	초기값	단위	접근성	PDO할당	변경속성	저장
UDINT	0 to 0xFFFFFFFF	-	-	RW	No	PREOP	Yes
SubIndex 9		할당 항목 9(Mapping entry 9)					
변수형식	설정범위	초기값	단위	접근성	PDO할당	변경속성	저장
UDINT	0 to 0xFFFFFFFF	-	-	RW	No	PREOP	Yes
SubIndex 10		할당 항목 10(Mapping entry 10)					
변수형식	설정범위	초기값	단위	접근성	PDO할당	변경속성	저장
UDINT	0 to 0xFFFFFFFF	-	-	RW	No	PREOP	Yes

0x1600 의 설명 참조바랍니다.

0x1C00	Sync Manager 통신 타입 Sync Manager Communication Type						
	SubIndex 0	항목의 개수(Number of entries)					
변수형식	설정범위	초기값	단위	접근성	PDO 할당	변경속성	저장
USINT	-	4	-	RO	No	-	No
SubIndex 1		SM0 통신 타입(Communication type SM0)					
변수형식	설정범위	초기값	단위	접근성	PDO할당	변경속성	저장
USINT	-	1	-	RO	No	-	No
SubIndex 2		SM1 통신 타입(Communication type SM1)					
변수형식	설정범위	초기값	단위	접근성	PDO할당	변경속성	저장
USINT	-	2	-	RO	No	-	No
SubIndex 3		SM2 통신 타입(Communication type SM2)					
변수형식	설정범위	초기값	단위	접근성	PDO할당	변경속성	저장

USINT	-	3	-	RO	No	-	No
SubIndex 4		SM3 통신 타입(Communication type SM3)					
변수형식	설정범위	초기값	단위	접근성	PDO할당	변경속성	저장
USINT	-	4	-	RO	No	-	No

기본적으로 할당된 Sync Manager 통신 타입을 나타냅니다.

0x1C10	Sync Manager 0 PDO 할당 Sync Manager 0 PDO Assignment						
	변수형식	설정범위	초기값	단위	접근성	PDO 할당	변경속성
USINT	-	0	-	RO	No	-	No

0x1C11	Sync Manager 1 PDO 할당 Sync Manager 1 PDO Assignment						
	변수형식	설정범위	초기값	단위	접근성	PDO 할당	변경속성
USINT	-	0	-	RO	No	-	No

0x1C12	Sync Manager 2 PDO 할당 Sync Manager 2 PDO Assignment						
	SubIndex 0		항목의 개수(Number of entries)				
변수형식	설정범위	초기값	단위	접근성	PDO 할당	변경속성	저장
USINT	-	1	-	RW	No	-	No
SubIndex 1		PDO 할당된 오브젝트 인덱스(Index of object assigned to PDO)					
변수형식	설정범위	초기값	단위	접근성	PDO할당	변경속성	저장
UINT	0x1600 to 0x1603	0x1601	-	RW	No	PREOP	No

0x1C13	Sync Manager 3 PDO 할당 Sync Manager 3 PDO Assignment						
	SubIndex 0		항목의 개수(Number of entries)				
변수형식	설정범위	초기값	단위	접근성	PDO 할당	변경속성	저장
USINT	-	1	-	RW	No	-	No
SubIndex 1		PDO 할당된 오브젝트 인덱스(Index of object assigned to PDO)					
변수형식	설정범위	초기값	단위	접근성	PDO할당	변경속성	저장
UINT	0x1A00 to 0x1A03	0x1A01	-	RW	No	PREOP	No

0x1C32		출력 Sync Manager 파라미터 Output Sync Manager Parameter						
SubIndex 0		항목의 개수(Number of entries)						
변수형식	설정범위	초기값	단위	접근성	PDO 할당	변경속성	저장	
USINT	-	32	-	RO	No	-	No	
SubIndex 1		Sync mode						
변수형식	설정범위	초기값	단위	접근성	PDO할당	변경속성	저장	
UINT	-	-	-	RO	No	-	No	
SubIndex 2		Cycle time						
변수형식	설정범위	초기값	단위	접근성	PDO할당	변경속성	저장	
UDINT	-	-	ns	RO	No	-	No	
SubIndex 3		Shift time						
변수형식	설정범위	초기값	단위	접근성	PDO할당	변경속성	저장	
UDINT	-	0	ns	RO	No	-	No	
SubIndex 4		Sync modes supported						
변수형식	설정범위	초기값	단위	접근성	PDO할당	변경속성	저장	
UINT	-	0x4007	-	RO	No	-	No	
SubIndex 5		Minimum cycle time						
변수형식	설정범위	초기값	단위	접근성	PDO할당	변경속성	저장	
UDINT	-	250000	ns	RO	No	-	No	
SubIndex 6		Calc and copy time						
변수형식	설정범위	초기값	단위	접근성	PDO할당	변경속성	저장	
UDINT	-	0	ns	RO	No	-	No	
SubIndex 9		Delay time						
변수형식	설정범위	초기값	단위	접근성	PDO할당	변경속성	저장	
UDINT	-	0	ns	RO	No	-	No	
SubIndex 10		Sync0 time						
변수형식	설정범위	초기값	단위	접근성	PDO할당	변경속성	저장	
UDINT	-	0	ns	RO	No	-	No	
SubIndex 11		Cycle exceeded counter						
변수형식	설정범위	초기값	단위	접근성	PDO할당	변경속성	저장	
UDINT	-	0	-	RO	No	-	No	
SubIndex 12		SM event missed counter						
변수형식	설정범위	초기값	단위	접근성	PDO할당	변경속성	저장	
UDINT	-	0	-	RO	No	-	No	
SubIndex 13		Shift too short counter						
변수형식	설정범위	초기값	단위	접근성	PDO할당	변경속성	저장	
UDINT	-	0	-	RO	No	-	No	

SubIndex 32		Sync error					
변수형식	설정범위	초기값	단위	접근성	PDO할당	변경속성	저장
BOOL	-	0	-	RO	No	-	No

0x1C33		입력 Sync Manager 파라미터 Input Sync Manager Parameter					
SubIndex 0		항목의 개수(Number of entries)					
변수형식	설정범위	초기값	단위	접근성	PDO 할당	변경속성	저장
USINT	-	32	-	RO	No	-	No
SubIndex 1		Sync mode					
변수형식	설정범위	초기값	단위	접근성	PDO할당	변경속성	저장
UINT	-	-	-	RO	No	-	No
SubIndex 2		Cycle time					
변수형식	설정범위	초기값	단위	접근성	PDO할당	변경속성	저장
UDINT	-	-	ns	RO	No	-	No
SubIndex 3		Shift time					
변수형식	설정범위	초기값	단위	접근성	PDO할당	변경속성	저장
UDINT	-	0	ns	RO	No	-	No
SubIndex 4		Sync modes supported					
변수형식	설정범위	초기값	단위	접근성	PDO할당	변경속성	저장
UINT	-	0x4007	-	RO	No	-	No
SubIndex 5		Minimum cycle time					
변수형식	설정범위	초기값	단위	접근성	PDO할당	변경속성	저장
UDINT	-	250000	ns	RO	No	-	No
SubIndex 6		Calc and copy time					
변수형식	설정범위	초기값	단위	접근성	PDO할당	변경속성	저장
UDINT	-	0	ns	RO	No	-	No
SubIndex 9		Delay time					
변수형식	설정범위	초기값	단위	접근성	PDO할당	변경속성	저장
UDINT	-	0	ns	RO	No	-	No
SubIndex 10		Sync0 time					
변수형식	설정범위	초기값	단위	접근성	PDO할당	변경속성	저장
UDINT	-	0	ns	RO	No	-	No
Subindex 11		Cycle exceeded counter					
변수형식	설정범위	초기값	단위	접근성	PDO할당	변경속성	저장
UDINT	-	0	-	RO	No	-	No
SubIndex 12		SM event missed counter					

변수형식	설정범위	초기값	단위	접근성	PDO할당	변경속성	저장
UDINT	-	0	-	RO	No	-	No
SubIndex 13		Shift too short counter					
변수형식	설정범위	초기값	단위	접근성	PDO할당	변경속성	저장
UDINT	-	0	-	RO	No	-	No
SubIndex 32		Sync error					
변수형식	설정범위	초기값	단위	접근성	PDO할당	변경속성	저장
BOOL	-	0	-	RO	No	-	No

11.2 Manufacturer Specific Objects

● Basic Setting(0x2000~)

0x2000	모터 ID Motor ID						ALL
변수형식	설정범위	초기값	단위	접근성	PDO 할당	변경속성	저장
UINT	1 to 9999	13	-	RW	No	전원재투입	Yes

모터 ID 를 설정하는 파라메타입니다. 당사에서 공급하는 모터는 고유 ID 를 가지고 있으므로 ID 입력이 가능합니다.

엔코더 종류	Motor ID 기입방식
LSMMT-M040	1100
LSMMT-M060	1101
LSMMT-M090	1102
LSMMT-M170	1103
LSMMT-M280	1104

자사 모터를 사용하는 경우 부착된 엔코더 종류에 따라 자동으로 읽어오거나 사용자가 파라메타에 직접 Motor ID 를 써야합니다. Motor ID 는 모듈 측면에 부착된 스티커에 기입되어 있습니다.

0x2001	엔코더 타입 Encoder Type						ALL
변수형식	설정범위	초기값	단위	접근성	PDO 할당	변경속성	저장
UINT	0 to 99	2	-	RW	No	전원재투입	Yes

엔코더의 타입을 설정하는 파라메타입니다. 모터 ID 변경 시 자동으로 입력됩니다.

설정값	엔코더 형식
91	LSMMT Sensor Board

0x2002	1 회전당 엔코더 펄스수 Encoder Pulse per Revolution						ALL
변수형식	설정범위	초기값	단위	접근성	PDO 할당	변경속성	저장
UDINT	0 to 1073741824	524288	pulse	RW	No	전원재투입	Yes

엔코더의 해상도(분해능)를 설정하는 파라메타입니다. 모터 ID 변경 시 자동으로 입력됩니다.

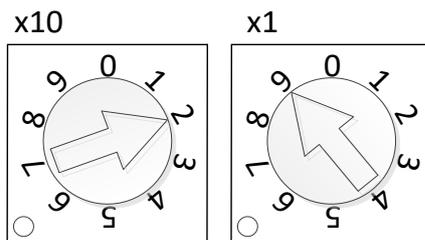
L7MMT의 경우 14bit 엔코더를 사용하고 있습니다.

모듈 측면 스티커에는 엔코더 분해능도 기입되어 있습니다.

0x2003	노드 ID Node ID						ALL
변수형식	설정범위	초기값	단위	접근성	PDO 할당	변경속성	저장
UINT	0 to 99	-	-	RO	No	전원재투입	No

드라이브의 노드 설정 스위치에 설정된 노드 ID를 표시합니다. 노드 설정 스위치의 값은 전원 투입시에 한번만 읽습니다. 이후 변경한 설정값은 전원 재투입시에만 반영됩니다.

예) 노드 ID를 29로 설정한 예

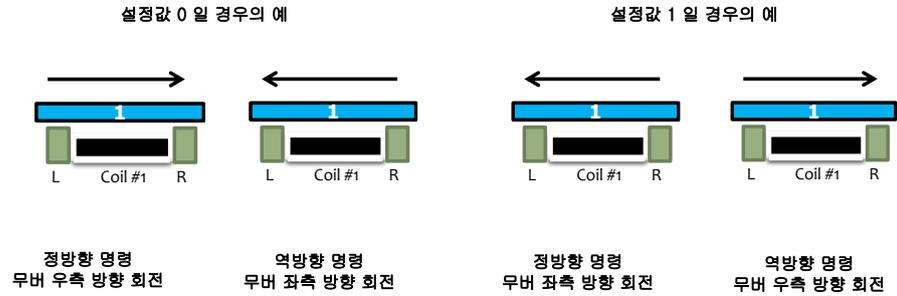


0x2004	회전 방향 설정 Rotation Direction Select						ALL
변수형식	설정범위	초기값	단위	접근성	PDO 할당	변경속성	저장
UINT	0 to 1	0	-	RW	No	전원재투입	Yes

무버의 회전 방향을 설정합니다. 최종 기구부에서 유저 기준에서 정역방향이 바뀌었을 때 본 설정을 통해 회전 방향을 바꿀 수 있습니다.

설정값	설명
-----	----

0	정방향의 명령으로 무버의 우측 방향으로 이동 합니다. 이때 위치 피드백 값은 증가합니다.
1	정방향의 명령으로 무버의 좌측 방향으로 이동 합니다. 이때 위치 피드백 값은 증가합니다.



0x2005	절대치 엔코더 설정 Absolute Encoder Configuration						ALL
	변수형식	설정범위	초기값	단위	접근성	PDO 할당	변경속성
UINT	0 to 1	1	-	RW	No	전원재투입	Yes

절대치 멀티턴 엔코더를 사용하는 경우 멀티턴 데이터값의 사용여부를 정하는 파라메타입니다.

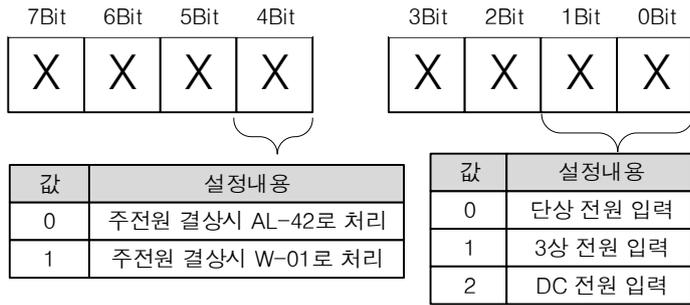
L7MMT 는 멀티턴 데이터를 사용하지 않습니다.

설정값	설명
0	절대치 멀티턴 엔코더의 다회전 데이터(멀티턴)를 사용합니다.
1	절대치 멀티턴 엔코더의 다회전 데이터(멀티턴)를 사용하지 않습니다.
2	전원 인가시 엔코더의 싱글턴값을 현재위치값으로 사용합니다.

파라메타를 0 으로 설정하면 전원을 껐다 다시켜도 멀티턴값과 현재위치값이 그대로 유지가 됩니다. 하지만 1 로 설정하면 전원 재인가시 멀티턴값과 현재위치가 모두 초기화됩니다.

0x2006	주전원 입력 모드 설정 Main Power Fail Check Mode						ALL
	변수형식	설정범위	초기값	단위	접근성	PDO 할당	변경속성
UINT	0 to 255	0	-	RW	No	항상	Yes

주전원의 입력 모드 및 결상 시 처리방법을 설정합니다.



상위 4 비트는 주전원 결상시의 Servo 상태를 결정합니다. 그리고 하위 4 비트는 사용하고자 하는 전원 입력 방법을 설정하는 비트입니다.

Main Power Fail Check Mode[0x2006]	단상입력	3상입력
0x00	Servo On	AL-42
0x01	AL-42	Servo On
0x10	Servo On	W-01
0x11	W-01	Servo On

<Servo On 직후 Servo의 상태>

예를 들어 파라메타를 '0x01'을 입력하고 단상전원을 입력합니다. 이때 사용자가 Servo On 명령을 내리면 Servo 는 즉시 AL-42 가 발생합니다. Servo Off 중에는 아무 알람도 발생하지 않습니다.

Main Power Fail Check Mode[0x2006]	Servo On하여 구동중 주전원 차단시
0x00	AL-42
0x01	
0x10	W-01 발생하나 모터는 계속 구동이후 AL-40(저전압) 발생
0x11	

<Servo On후 전원차단 직후의 Servo의 상태>

그리고 Servo On 구동중 주전원이 차단될 경우 상기 표의 설정값에 따라 경고나 알람을 각각 발생합니다.

0x2007		주전원 결상 체크시간 Main Power Fail Check Time					ALL
변수형식	설정범위	초기값	단위	접근성	PDO 할당	변경속성	저장
UINT	0 to 5000	20	ms	RW	No	항상	Yes

주전원 결상 체크시간을 설정합니다. 외부 전원 입력 상황에 따라 발생할 수 있는 짧은 시간의 순간 전압 강하 혹은 전압 Sag 를 감지하여 주전원 결상을 체크합니다. 외부 전원 입력 상황에 맞게 설정하여 주십시오.

0x2008	7SEG 표시 설정 7SEG Display Selection						ALL
	변수형식	설정범위	초기값	단위	접근성	PDO 할당	변경속성
UINT	0 to 100	0	-	RW	Yes	항상	Yes

7SEG 창에 표시할 항목을 설정합니다.

설정값	표시항목	단위	설명
0	운전 상태	-	
1	속도 피드백	rpm, mm/s	
2	속도 명령	rpm, mm/s	
3	토크 피드백	0.1%	
4	토크 명령	0.1%	
5	누적 운전 과부하율	0.1%	
6	DC Link 전압	V	
7	누적 회생 과부하율	0.1%	
8	기계각	0.1deg	
9	전기각	0.1deg	
10	관성비	%	
11	드라이브 온도 1	°C	드라이브 파워소자 근처의 온도
12	드라이브 온도 2	°C	드라이브 내부 온도
13	엔코더 온도 1	°C	엔코더의 내부 온도
14	노드 ID	-	
15	순시최대부하율	0.1%	15초 동안의 순시최대부하율
16	실효(RMS)부하율	0.1%	15초 동안의 실효(RMS)부하율

0x2009	회생 저항 설정 Regeneration Brake Resistor Configuration						ALL
	변수형식	설정범위	초기값	단위	접근성	PDO 할당	변경속성
UINT	0 to 1	0	-	RW	No	항상	Yes

회생 저항 관련 설정을 합니다.

설정값	설명
0	드라이브에 내장된 회생 저항을 사용합니다.
1	드라이브 외부에 별도로 장착한 회생 저항을 사용합니다. 이때 장착한 회생 저항의 값(0x200B) 및 용량(0x200C)을 반드시 올바르게 설정하여 주십시오. ※ 참조. 전원부 배선(2.4)

0x200A	회생 저항 Derating Factor 설정 Regeneration Brake Resistor Derating Factor						ALL
	변수형식	설정범위	초기값	단위	접근성	PDO 할당	변경속성
UINT	0 to 200	100	%	RW	No	항상	Yes

회생 저항 과부하 체크 시 Derating Factor 를 설정합니다. Derating 값을 100[%] 이하로 설정 시 회생 과부하 알람(AL-23)이 빠르게 발생하며 100[%] 이상으로 설정 시 느리게 발생합니다. 사용하는 회생 저항의 방열 조건에 따라서 설정값을 변경하여 사용하기 바랍니다. 100% 이상으로 설정시 반드시 방열 조건을 고려해서 사용바랍니다

0x200B	회생 저항값 설정 Regeneration Brake Resistor Value						ALL
	변수형식	설정범위	초기값	단위	접근성	PDO 할당	변경속성
UINT	0 to 1000	0	ohm	RW	No	항상	Yes

외부 회생 저항을 장착하여 사용 시(0x2009=1) 별도 장착한 회생 저항의 값을 ohm 단위로 설정합니다. 내부 회생 저항을 사용 할 경우(0x2009= 0)에는 설정값이 적용되지 않습니다.

0x200C	회생 저항 용량 설정 Regeneration Brake Resistor Power						ALL
	변수형식	설정범위	초기값	단위	접근성	PDO 할당	변경속성
UINT	0 to 30000	0	watt	RW	No	항상	Yes

외부 회생 저항을 장착하여 사용 시(0x2009=1) 별도 장착한 회생 저항의 용량을 watt 단위로 설정합니다. 내부 회생 저항을 사용 할 경우(0x2009= 0)에는 설정값이 적용되지 않습니다.

0x200D	회생 저항 최대 용량 설정 Peak Power of Regeneration Brake Resistor						ALL
	변수형식	설정범위	초기값	단위	접근성	PDO 할당	변경속성
UINT	1 to 50000	100	watt	RW	No	항상	Yes

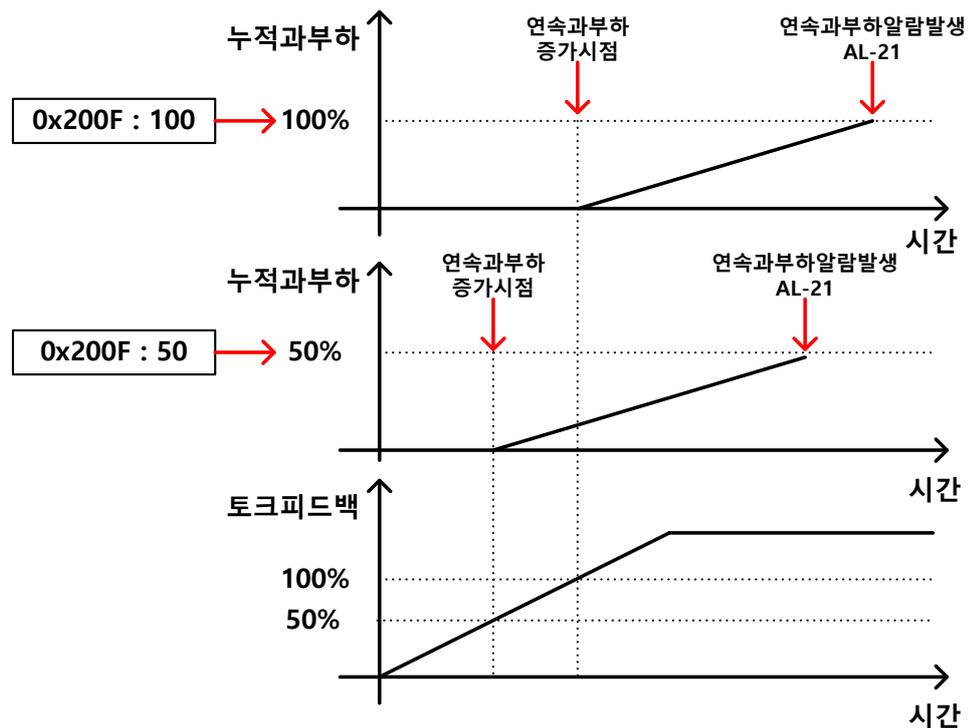
외부 회생 저항을 장착하여 사용 시(0x2009=1) 별도 장착한 회생 저항의 최대 허용 용량을 watt 단위로 설정합니다. 내부 회생 저항을 사용 할 경우(0x2009= 0)에는 설정값이 적용되지 않습니다.

0x200E	회생 저항 최대 용량에서 허용 시간 Duration Time @ Peak Power of Regeneration Brake Resistor						ALL	
	변수형식	설정범위	초기값	단위	접근성	PDO 할당		변경속성
	UINT	1 to 50000	5000	ms	RW	No	항상	Yes

외부 회생 저항을 장착하여 사용 시(0x2009=1) 별도 장착한 회생 저항의 최대 용량(0x200D)에서의 허용 시간을 watt 단위로 설정합니다. 내부 회생 저항을 사용 할 경우(0x2009= 0)에는 설정값이 적용되지 않습니다.

0x200F	과부하 검출 기본 부하율 설정 Overload Check Base						ALL	
	변수형식	설정범위	초기값	단위	접근성	PDO 할당		변경속성
	UINT	10 to 120	100	%	RW	No	항상	Yes

연속누적과부하를 누적하기 시작하는 부하율을 조절하는 파라메타입니다.

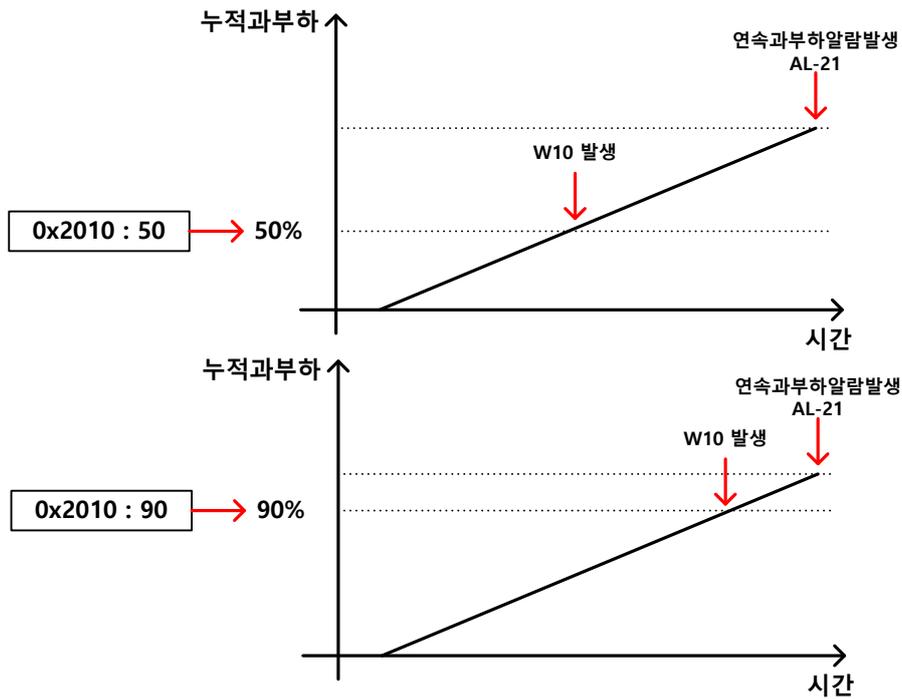


초기값은 100 이며 토크피드백이 100[%]를 초과하면 누적과부하가 계속 쌓여 연속과부하 알람(AL-21)이 발생합니다. 파라메타의 값을 50 을 설정하면 토크피드백이 50[%]를 초과하면 누적과부하가 쌓이고 100 을 설정하면 100[%]를 초과하면 쌓이게 됩니다. 그러므로 동일시간으로 보면 50 으로 설정하면 100 보다 빠르게 누적되어 AL-21 이 발생합니다.

드라이브의 방열조건이 좋지 않은 경우에는 설정값을 100% 이하로 설정하여 빠르게 과부하 알람을 발생시키도록 하여 사용하기 바랍니다.

0x2010	과부하 경고 레벨 설정 Overload Warning Level						ALL
	변수형식	설정범위	초기값	단위	접근성	PDO 할당	변경속성
UINT	10 to 100	50	%	RW	No	항상	Yes

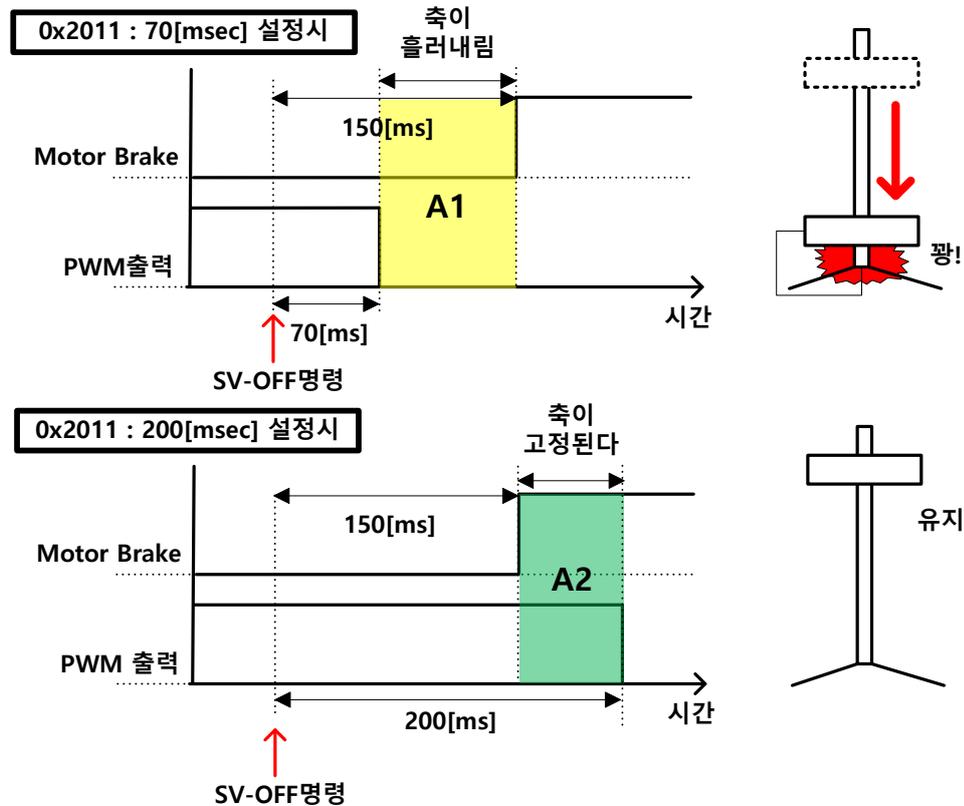
누적 운전 과부하 경고(W10)를 출력할 레벨을 조정하는 파라메타입니다. 누적 운전 과부하율(0x2603)의 값이 설정값에 도달했을 때 경고를 출력합니다. 본 설정을 통하여 누적운전 과부하 알람이 발생하기 전 적절한 조치를 취할 시점을 알 수 있습니다.



예를 들어 50 을 입력시 누적과부하가 50[%]가 되는 시점부터 W10 이 발생합니다. 90 을 설정하는 경우 90[%]시점부터 발생합니다. 누적과부하가 100%가 되면 W10 은 AL-21 로 변경됩니다.

0x2011		PWM 오프 지연시간 PWM Off Delay Time					ALL
변수형식	설정범위	초기값	단위	접근성	PDO 할당	변경속성	저장
UINT	0 to 1000	10	ms	RW	No	항상	Yes

서보오프 명령 후 실제 PWM 이 오프될 때까지의 지연시간을 설정합니다. 수직 축에 브레이크 장착 모터를 사용할 경우 수직 축 방향으로 흘러내리는 현상을 방지하기 위해 브레이크 신호를 먼저 출력하고 본 설정 시간 후에 PWM 을 오프할 수 있습니다.

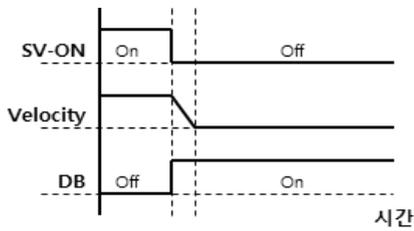


예를 들어 수직축에 브레이크가 장착된 모터를 사용중 서보 오프를 명령하고 150[msec] 이후에 브레이크가 동작되는 경우를 가정해봅니다. 파라메타를 50[msec]로 설정하면 서보오프 명령후 50[msec]만에 PWM 이 OFF 되고 브레이크도 아직 잡히지 않는 영역(A1)이 발생합니다. 그러므로 중력에 의해서 축이 흘러내립니다. 하지만 200[msec]로 설정시 50[msec]동안 PWM 도 출력되고 브레이크도 잡히는 중복구간(녹색)이 나타나므로 수직축은 유지됩니다.

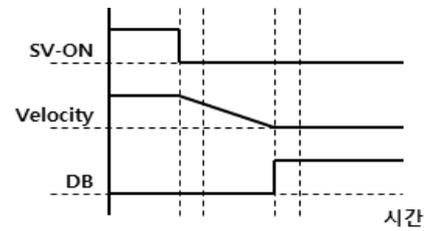
0x2012	다이나믹 브레이크 제어모드 설정 Dynamic Brake Control Mode						ALL
	변수형식	설정범위	초기값	단위	접근성	PDO 할당	변경속성
UINT	0 to 3	0	-	RW	No	항상	Yes

서보오프 시 다이나믹 브레이크의 제어모드를 설정합니다.

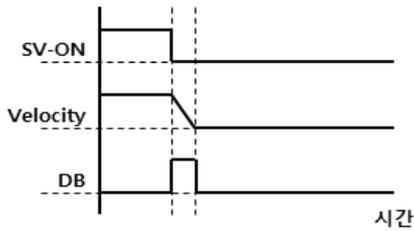
설정값	설명
0	다이나믹 브레이크를 이용하여 정지 후 Hold
1	다이나믹 브레이크를 이용하여 정지 후 Release
2	프리런 정지 후 Release
3	프리런 정지 후 Hold



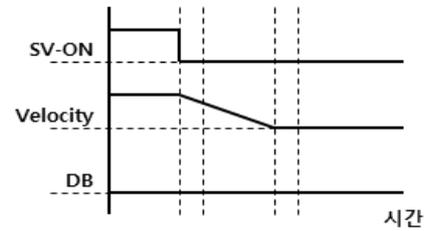
DB Stop 후 Hold



Free Run Stop 후 Hold



DB Stop 후 Release



Free Run Stop 후 Release

0x2013	비상 정지 설정 Emergency Stop Configuration						ALL
	변수형식	설정범위	초기값	단위	접근성	PDO 할당	변경속성
UINT	0 to 1	1	-	RW	No	항상	Yes

비상 정지 시(POT, NOT, ESTOP 입력 시)의 정지하는 방법을 설정합니다. 토크 제어 모드에서는 비상 정지 토크를 이용한 감속 정지 모드가 적용되지 않습니다.

설정값	설명
0	다이나믹 브레이크 제어모드(0x2012)에 설정된 방법으로 정지 다이나믹 브레이크를 이용하여 정지 후 토크 명령을 0으로 유지
1	비상 정지 토크(0x2113)를 이용하여 감속 정지

0x2014	경고 마스크 설정 Warning Mask Configuration						ALL
	변수형식	설정범위	초기값	단위	접근성	PDO 할당	변경속성
UINT	0 to FFFF _{hex}	0	-	RW	Yes	항상	Yes

경고 발생 시 본 설정을 통해 마스크된 경고는 발생시키지 않습니다.

비트	경고 코드	경고 이름
0	W01	주전원 결상
1	W02	엔코더 배터리 저전압
2	W04	소프트웨어 위치 제한
3	W08	DB 전류 과다
4	W10	운전 과부하
5	W20	드라이브/모터 조합 이상
6	W40	저전압
7	W80	Emergency 신호 입력

0x2015	U 상 전류 오프셋 U Phase Current Offset						ALL
변수형식	설정범위	초기값	단위	접근성	PDO 할당	변경속성	저장
INT	-1000 to 1000	0	0.1%	RW	No	항상	Yes
0x2016	V 상 전류 오프셋 V Phase Current Offset						ALL
변수형식	설정범위	초기값	단위	접근성	PDO 할당	변경속성	저장
INT	-1000 to 1000	0	0.1%	RW	No	항상	Yes
0x2017	W 상 전류 오프셋 W Phase Current Offset						ALL
변수형식	설정범위	초기값	단위	접근성	PDO 할당	변경속성	저장
INT	-1000 to 1000	0	0.1%	RW	No	항상	Yes

각 상의 전류의 오프셋을 수동으로 설정합니다. 설정한 오프셋값을 측정된 전류값에서 빼서 실제 전류값으로 적용됩니다. 정확한 설정값을 알지 못하면 수동으로 설정하지 마십시오. 프로시저 기능(0x2700 설명 참조)을 통하여 전류 오프셋 조정을 하게 되면 자동 조정된 값을 확인 할 수 있습니다.

중소용량 드라이브의 경우(7.5KW 이하)는 W 상 전류를 별도로 측정하지 않으므로 본 파라미터가 사용되지 않습니다.

0x2018	자석 폴 피치 Magnetic Pole Pitch						ALL	
	변수형식	설정범위	초기값	단위	접근성	PDO 할당	변경속성	저장
	UINT	1 to 65535	2400	.01mm	RW	No	전원재투입	Yes

리니어 모터의 자석 폴 사이의 피치를 설정합니다. 폴 피치는 전기각 360 도에 해당하는 자석의 N 극과 N 극 혹은 S 극과 S 극의 거리를 말합니다.

0x2019	리니어 스케일 해상도 Linear Scale Resolution						ALL	
	변수형식	설정범위	초기값	단위	접근성	PDO 할당	변경속성	저장
	UINT	1 to 65535	1000	nm	RW	No	전원재투입	Yes

리니어 스케일의 해상도를 nm 단위로 설정합니다. 1um 의 해상도를 가지는 리니어 스케일의 경우 1000(=1um/1nm)을 설정합니다.

0x201A	커뮤테이션 방법 Commutation Method						ALL	
	변수형식	설정범위	초기값	단위	접근성	PDO 할당	변경속성	저장
	UINT	0 to 2	0	-	RW	No	전원재투입	Yes

모터의 초기각 정보를 얻기위한 커뮤테이션 방법을 설정합니다.

설정값	설명
0	별도의 커뮤테이션 불필요 혹은 홀 센서를 사용하여 커뮤테이션 함
1	최초 서보 온시 커뮤테이션 함
2	Reserved

0x201B	커뮤테이션 전류 Commutation Current						ALL	
	변수형식	설정범위	초기값	단위	접근성	PDO 할당	변경속성	저장
	UINT	0 to 1000	500	0.1%	RW	No	항상	Yes

모터의 초기각 정보를 얻기 위한 커뮤테이션 전류를 설정합니다.

0x201C	커뮤테이션 시간 Commutation Time						ALL
	변수형식	설정범위	초기값	단위	접근성	PDO 할당	변경속성
UINT	500 to 5000	1000	ms	RW	No	항상	Yes

모터의 초기값 정보를 얻기 위한 커뮤테이션 시간을 설정합니다.

0x201D	정현파형 엔코더의 격자 간격 Grating Period of Sinusoidal Encoder						ALL
	변수형식	설정범위	초기값	단위	접근성	PDO 할당	변경속성
UINT	1 to 65535	40	um	RW	No	전원재투입	Yes

정현파형 엔코더의 격자 간격을 설정합니다.

0x201E	원점복귀 완료후 이동 Homing Done Behaviour						ALL
	변수형식	설정범위	초기값	단위	접근성	PDO 할당	변경속성
UINT	0 to 1	0	-	RW	No	항상	Yes

원점복귀 완료후 Home 오프셋[0x607C]에 의한 영점위치(Zero Position)로 이동 설정

설정값	설명
0	Homing Method[0x6098]에 의한 원점복귀 완료 후 모터는 회전하지 않고 Home Offset[0x607C] 값이 Zero Position이 됩니다.
1	Homing Method[0x6098]에 의한 원점복귀 완료 후, Home Offset[0x607C] 만큼 모터는 회전하며, Zero Position은 0이 됩니다.

0x201F	피드백 속도 계산 기능 선택 Velocity Function Select						ALL
	변수형식	설정범위	초기값	단위	접근성	PDO 할당	변경속성
UINT	0 to 2	0	-	RW	No	항상	Yes

엔코더 타입이 Quadrature 인 경우 피드백 속도를 계산하는 방법을 선택합니다.

설정값	설명
0	MT Method + Speed Observer

1	MT Method
2	M Method

0x2020	모터, 홀센서 상 설정 Motor and Hall Phase Correction						ALL
	변수형식	설정범위	초기값	단위	접근성	PDO 할당	변경속성
UINT	0 to 65535	0	-	RW	No	전원재투 입	Yes

3rd party 모터의 경우 모터배선과 홀센서배선을 확인해 모터 회전 방향과 홀센서 신호의 극성, 홀센서 UVW 의 시퀀스를 설정합니다.

비트	설명
0	모터 회전 방향 설정 (0x2004의 설정값과 Exclusive OR 연산 됨)
1~7	Reserved
8	Hall U 극성 반전
9	Hall V 극성 반전
10	Hall W 극성 반전
11	Reserved
12	Hall U, Hall V 교체
13	Hall V, Hall W 교체
14	Hall W, Hall U 교체
15	Reserved

● Gain Adjustment(0x2100~)

0x2100	관성비 Inertia Ratio						ALL
변수형식	설정범위	초기값	단위	접근성	PDO 할당	변경속성	저장
UINT	0 to 3000	100	%	RW	No	항상	Yes

모터 회전자 관성에 대한 부하 관성의 비율을 % 단위로 설정합니다.

관성비 = 부하 관성 / 모터 회전자 관성 x 100

부하에 대한 관성비 설정은 서보 운전 특성에 매우 중요한 제어 변수입니다. 따라서 관성비를 정확히 설정하여야 서보를 최적으로 운전 할 수 있습니다. 자동 게인 조절에 의해 관성비의 추정이 가능하며 실시간 게인 조절을 실시하면 운전 중 연속적으로 추정됩니다.

0x2101	위치 루프 게인 1 Position Loop Gain 1						ALL
변수형식	설정범위	초기값	단위	접근성	PDO 할당	변경속성	저장
UINT	1 to 500	50	1/s	RW	Yes	항상	Yes

위치 제어기의 전체적인 응답성을 설정합니다. 설정값을 크게 설정할수록 응답성이 높아집니다. 너무 크게 설정하면 부하에 따라 진동이 발생할 수 있습니다.

0x2102	속도 루프 게인 1 Speed Loop Gain 1						ALL
변수형식	설정범위	초기값	단위	접근성	PDO 할당	변경속성	저장
UINT	1 to 2000	75	Hz	RW	Yes	항상	Yes

속도 제어기의 전체적인 응답성을 설정합니다. 시스템의 전체적인 응답성을 높게하기 위해서는 위치 루프 게인외에 속도 루프 게인도 크게 설정하여야 합니다. 너무 크게 설정하면 부하에 따라 진동이 발생할 수 있습니다.

0x2103	속도 루프 적분 시정수 1 Speed Loop Integral Time Constant 1						ALL
변수형식	설정범위	초기값	단위	접근성	PDO 할당	변경속성	저장
UINT	1 to 1000	50	ms	RW	Yes	항상	Yes

속도제어기의 적분 시정수를 설정합니다. 크게 설정하면 정상 상태(정지 혹은 정속 운전 상황)에서 오차가 줄어들지만 과도 상태(가감속 상황)에서 진동이 발생할 수 있습니다.

0x2104	토크 명령 필터 시정수 1 Torque Command Filter Time Constant 1						ALL
	변수형식	설정범위	초기값	단위	접근성	PDO 할당	변경속성
UINT	0 to 1000	5	0.1ms	RW	Yes	항상	Yes

토크 명령에 대하여 저역통과 필터를 적용합니다. 적절한 값을 설정하면 토크 명령을 부드럽게 하여 시스템의 안정성을 향상 시킬 수 있습니다. 이때 너무 큰 값을 설정하면 토크 명령에 대한 지연이 커져서 시스템의 응답성이 떨어질 수 있습니다.

0x2105	위치 루프 게인 2 Position Loop Gain 2						ALL
	변수형식	설정범위	초기값	단위	접근성	PDO 할당	변경속성
UINT	1 to 500	30	/s	RW	Yes	항상	Yes

게인 전환 시 게인 그룹 2로 사용되는 위치 루프 게인을 설정합니다. 자세한 내용은 위치 루프 게인 1(0x2101)의 설명을 참조하기 바랍니다.

0x2106	속도 루프 게인 2 Speed Loop Gain 2						ALL
	변수형식	설정범위	초기값	단위	접근성	PDO 할당	변경속성
UINT	1 to 2000	50	Hz	RW	Yes	항상	Yes

게인 전환 시 게인 그룹 2로 사용되는 속도 루프 게인을 설정합니다. 자세한 내용은 속도 루프 게인 1(0x2102)의 설명을 참조하기 바랍니다.

0x2107	속도 루프 적분 시정수 2 Speed Loop Integral Time Constant 2						ALL
	변수형식	설정범위	초기값	단위	접근성	PDO 할당	변경속성
UINT	1 to 1000	50	ms	RW	Yes	항상	Yes

게인 전환 시 게인 그룹 2로 사용되는 속도 루프 적분 시정수를 설정합니다. 자세한 내용은 속도 루프 적분 시정수 1(0x2103)의 설명을 참조하기 바랍니다.

0x2108	토크 명령 필터 시정수 2 Torque Command Filter Time Constant 2						ALL
	변수형식	설정범위	초기값	단위	접근성	PDO 할당	변경속성
UINT	0 to 1000	0	0.1ms	RW	Yes	항상	Yes

게인 전환 시 게인 그룹 2 로 사용되는 토크 명령 필터 시정수를 설정합니다. 자세한 내용은 토크 명령 필터 시정수 1(0x2104)의 설명을 참조하기 바랍니다.

0x2109	위치 명령 필터 시정수 Position Command Filter Time Constant						ALL
	변수형식	설정범위	초기값	단위	접근성	PDO 할당	변경속성
UINT	0 to 10000	0	0.1ms	RW	Yes	항상	Yes

위치 명령에 대하여 저역통과 필터를 적용하여 위치 명령을 부드럽게 합니다. 특히 기어비를 높게 설정할 경우 사용할 수 있습니다.

0x210A	위치 명령 평균 필터 시정수 Position Command Average Filter Time Constant						ALL
	변수형식	설정범위	초기값	단위	접근성	PDO 할당	변경속성
UINT	0 to 10000	0	0.1ms	RW	Yes	항상	Yes

위치 명령에 이동평균 필터를 적용하여 위치 명령을 부드럽게 합니다. 위치 명령 필터 시정수(0x2109)의 값이 우선 적용되며 위치 명령 필터 시정수 값이 0 일 경우에만 위치 명령 평균 필터 시정수 (0x210A)가 적용됩니다.

0x210B	속도 피드백 필터 시정수 Speed Feedback Filter Time Constant						ALL
	변수형식	설정범위	초기값	단위	접근성	PDO 할당	변경속성
UINT	0 to 1000	5	0.1ms	RW	Yes	항상	Yes

엔코더로부터 계산되는 속도 피드백 신호에 저역통과 필터를 적용합니다. 시스템의 진동이 발생하거나 너무 큰 관성의 부하를 적용하는 경우에 게인에 의하여 진동이 발생하는 경우 적절한 값을 설정하여 진동을 억제할 수 있습니다.

0x210C	속도 피드 포워드 게인 Velocity Feed-forward Gain						ALL	
	변수형식	설정범위	초기값	단위	접근성	PDO 할당	변경속성	저장
	UINT	0 to 100	0	%	RW	Yes	항상	Yes

위치 제어 시 속도 명령에 대한 피드 포워드 게인을 설정합니다. 설정값이 클수록 위치 오차가 줄어듭니다. 부하에 따라 너무 큰 값을 설정하면 진동이나 오버슈트가 발생할 수 있습니다. 게인 조정 시 점차 설정값을 증가시켜가면서 설정하십시오.

0x210D	속도 피드 포워드 필터 시정수 Velocity Feed-forward Filter Time Constant						ALL	
	변수형식	설정범위	초기값	단위	접근성	PDO 할당	변경속성	저장
	UINT	0 to 1000	10	0.1ms	RW	Yes	항상	Yes

속도 피드 포워드 게인에 의해 속도 명령에 더해지는 보상량에 저역통과 필터를 적용합니다. 큰 속도 피드 포워드 게인을 설정하였거나 위치 명령의 변화가 심한 경우에 사용하면 시스템의 안정성을 향상 할 수 있습니다.

0x210E	토크 피드 포워드 게인 Torque Feed-forward Gain						ALL	
	변수형식	설정범위	초기값	단위	접근성	PDO 할당	변경속성	저장
	UINT	0 to 100	0	%	RW	Yes	항상	Yes

속도 제어 시 토크 명령에 대한 피드 포워드 게인을 설정합니다.

0x210F	토크 피드 포워드 필터 시정수 Torque Feed-forward Filter Time Constant						ALL	
	변수형식	설정범위	초기값	단위	접근성	PDO 할당	변경속성	저장
	UINT	0 to 1000	10	0.1ms	RW	Yes	항상	Yes

토크 피드 포워드 게인에 의해 토크 명령에 더해지는 보상량에 저역통과 필터를 적용합니다.

0x2110	토크 제한 기능 설정 Torque Limit Function Select						ALL
	변수형식	설정범위	초기값	단위	접근성	PDO 할당	변경속성
UINT	0 to 4	2	-	RW	Yes	항상	Yes

드라이브의 출력 토크를 제한하는 기능을 설정합니다.

설정값	설명
0	운전 방향에 따라 정/역방향의 토크 제한값을 사용하여 제한, 최대값은 최대 토크(0x6072)에 의해 제한됨. - 정방향: 0x60E0, 역방향: 0x60E1
1	운전 방향에 관계없이 최대 토크(0x6072)에 의해서만 제한됨
2	운전 방향에 따라 외부 정/역방향 토크 제한값을 사용하여 제한 - 정방향: 0x2111, 역방향: 0x2112
3	운전 방향 및 토크 제한 신호에 따라 내부 및 외부 토크 제한값을 사용하여 제한 - 정방향: 0x60E0(P_CL 신호 미 입력 시), 0x2111(P_CL 신호 입력 시) - 역방향: 0x60E1(N_CL 신호 미 입력 시), 0x2112(N_CL 신호 입력 시)
4	아날로그로 입력되는 토크 제한값에 의해 제한됨 - 아날로그 토크 제한 스케일(0x221C) 및 오프셋(0x221D) 참조

0x2111	외부 정방향 토크 제한값 External Positive Torque Limit Value						ALL
	변수형식	설정범위	초기값	단위	접근성	PDO 할당	변경속성
UINT	0 to 5000	3000	0.1%	RW	Yes	항상	Yes

토크 제한 기능 설정(0x2110)에 따른 외부 정방향 토크 제한값을 설정합니다.

0x2112	외부 역방향 토크 제한값 External Negative Torque Limit Value						ALL
	변수형식	설정범위	초기값	단위	접근성	PDO 할당	변경속성
UINT	0 to 5000	3000	0.1%	RW	Yes	항상	Yes

토크 제한 기능 설정(0x2110)에 따른 외부 역방향 토크 제한값을 설정합니다.

0x2113	비상 정지 토크 Emergency Stop Torque						ALL	
	변수형식	설정범위	초기값	단위	접근성	PDO 할당	변경속성	저장
	UINT	0 to 5000	1000	0.1%	RW	Yes	항상	Yes

비상 정지 시(POT, NOT, ESTOP 입력 시)의 정지 토크를 설정합니다.

0x2114	P/PI 제어 전환 모드 P/PI Control Conversion Mode						ALL	
	변수형식	설정범위	초기값	단위	접근성	PDO 할당	변경속성	저장
	UINT	0 to 4	0	-	RW	Yes	항상	Yes

PI 제어와 P 제어 간의 전환 모드를 설정합니다. 이 기능을 이용하여 속도 제어 특성을 개선하여 속도 운전 시 오버슈트를 줄이고 위치 운전 시의 위치 결정시간을 단축 할 수 있습니다.

설정값	설정내용
0	항상 PI 제어
1	명령 토크가 P 제어 전환 토크(0x2115) 이상일 경우 P 제어로 전환
2	명령 속도가 P 제어 전환 속도(0x2116) 이상일 경우 P 제어로 전환
3	가속도 명령이 P 제어 전환 가속도(0x2117) 이상일 경우 P 제어로 전환
4	위치 오차가 P 제어 전환 위치 오차(0x2118) 이상일 경우 P 제어로 전환

0x2115	P 제어 전환 토크 P Control Switch Torque						ALL	
	변수형식	설정범위	초기값	단위	접근성	PDO 할당	변경속성	저장
	UINT	0 to 5000	500	0.1%	RW	Yes	항상	Yes

P/PI 제어 전환 모드(0x2114)의 설명을 참조하십시오.

0x2116	P 제어 전환 속도 P Control Switch Speed						ALL	
	변수형식	설정범위	초기값	단위	접근성	PDO 할당	변경속성	저장
	UINT	0 to 6000	100	rpm	RW	Yes	항상	Yes

P/PI 제어 전환 모드(0x2114)의 설명을 참조하십시오.

0x2117	P 제어 전환 가속도 P Control Switch Acceleration						ALL
	변수형식	설정범위	초기값	단위	접근성	PDO 할당	변경속성
UINT	0 to 60000	1000	rpm/s	RW	Yes	항상	Yes

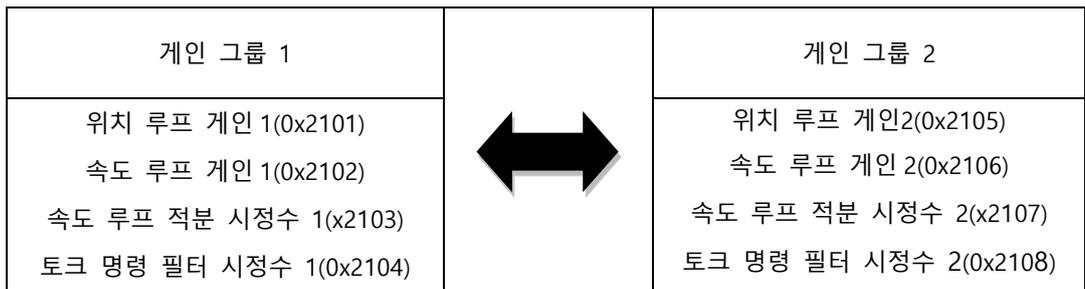
P/PI 제어 전환 모드(0x2114)의 설명을 참조하십시오.

0x2118	P 제어 전환 위치 오차 P Control Switch Following Error						ALL
	변수형식	설정범위	초기값	단위	접근성	PDO 할당	변경속성
UINT	0 to 60000	100	pulse	RW	Yes	항상	Yes

P/PI 제어 전환 모드(0x2114)의 설명을 참조하십시오.

0x2119	게인 전환 모드 Gain Conversion Mode						ALL
	변수형식	설정범위	초기값	단위	접근성	PDO 할당	변경속성
UINT	0 to 7	0	-	RW	Yes	항상	Yes

두개의 게인 그룹을 전환하여 사용함으로써 전체 시스템의 성능을 향상 할 수 있습니다. 전환 모드에 따라 외부 입력 신호에 따른 수동 전환 및 출력 신호에 따른 자동 전환을 할 수 있습니다.



설정값	설정내용
0	게인 그룹 1만 사용
1	게인 그룹 2만 사용
2	GAIN2 입력 상태에 따라 게인 전환 - 0: 게인 그룹 1 사용 - 1: 게인 그룹 2 사용
3	Reserved
4	Reserved
5	Reserved

6	ZSPD 출력 상태에 따라 게인 전환 - 0: 게인 그룹 1 사용 - 1: 게인 그룹 2 사용
7	INPOS1 출력 상태에 따라 게인 전환 - 0: 게인 그룹 1 사용 - 1: 게인 그룹 2 사용

0x211A	게인 전환 시간 1 Gain Conversion Time 1						ALL	
	변수형식	설정범위	초기값	단위	접근성	PDO 할당	변경속성	저장
	UINT	0 to 1000	2	ms	RW	Yes	항상	Yes

게인 그룹 1 에서 게인 그룹 2 로 전환하는 시간을 설정합니다.

0x211B	게인 전환 시간 2 Gain Conversion Time 2						ALL	
	변수형식	설정범위	초기값	단위	접근성	PDO 할당	변경속성	저장
	UINT	0 to 1000	2	ms	RW	Yes	항상	Yes

게인 그룹 2 에서 게인 그룹 1 로 전환하는 시간을 설정합니다.

0x211C	게인 전환 대기 시간 1 Gain Conversion Waiting Time 1						ALL	
	변수형식	설정범위	초기값	단위	접근성	PDO 할당	변경속성	저장
	UINT	0 to 1000	0	ms	RW	Yes	항상	Yes

게인 그룹 1 에서 게인 그룹 2 로 전환하기 전 대기 시간을 설정합니다.

0x211D	게인 전환 대기 시간 2 Gain Conversion Waiting Time 2						ALL	
	변수형식	설정범위	초기값	단위	접근성	PDO 할당	변경속성	저장
	UINT	0 to 1000	0	ms	RW	Yes	항상	Yes

게인 그룹 2 에서 게인 그룹 1 로 전환하기 전 대기 시간을 설정합니다.

0x211E	위치제어 시 Dead Band 설정 Dead Band for Position Control						ALL
	변수형식	설정범위	초기값	단위	접근성	PDO 할당	변경속성
UINT	0 to 1000	0	UU	RW	Yes	항상	Yes

위치 제어 시 위치 오차가 설정값 이하에서는 위치제어기 출력이 0 이 됩니다.

0x211F	드라이브 제어 입력 1 Drive Control Input 1						ALL
	변수형식	설정범위	초기값	단위	접근성	PDO 할당	변경속성
UINT	0 to FFFF _{hex}	0	-	RW	Yes	항상	No

I/O 을 통해 드라이브 제어에 필요한 신호를 입력할 수 있습니다. 리모트 I/O 를 이용해 상위기로 입력된 제어 입력 신호를 본 설정을 통해 드라이브에 우회적으로 입력할 수 있습니다.

I/O 을 통해 입력 되는 신호와 본 설정의 해당 비트의 값을 논리적 OR 연산하여 해당 기능이 동작하게 됩니다.

비트	설정내용
0	POT
1	NOT
2	HOME
3	STOP
4	PCON
5	GAIN2
6	P_CL
7	N_CL
8	PROBE1
9	PROBE2
10	EMG
11	A_RST
12	SV_ON
13	LVSF1
14	LVSF2
15	Reserved

0x2120	드라이브 제어 입력 2 Drive Control Input 2						ALL
	변수형식	설정범위	초기값	단위	접근성	PDO 할당	변경속성
UINT	0 to FFFF _{hex}	0	-	RW	Yes	-	No

비트	설정내용
15-0	Reserved

0x2121		드라이브 상태 출력 1 Drive Status Output 1					ALL
변수형식	설정범위	초기값	단위	접근성	PDO 할당	변경속성	저장
UINT	0 to FFFF _{hex}	0	-	RW	Yes	항상	No

드라이브의 출력신호 상태를 I/O의 출력 신호로 할당하여 실제 출력하는 것 외에 이 출력값의 해당 비트를 확인할 수 있습니다.

비트	설정내용
0	BRAKE
1	ALARM
2	READY
3	ZSPD
4	INPOS1
5	TLMT
6	VLMT
7	INSPD
8	WARN
9	TGON
10	INPOS2
15-11	Reserved

0x2122		드라이브 상태 출력 2 Drive Status Output 2					ALL
변수형식	설정범위	초기값	단위	접근성	PDO 할당	변경속성	저장
UINT	0 to FFFF _{hex}	0	-	RO	Yes	-	No

비트	설정내용
15-0	Reserved

• I/O Configuration(0x2200~)

0x2200	디지털 입력 신호 1 설정 Digital Input Signal 1 Selection						ALL
	변수형식	설정범위	초기값	단위	접근성	PDO 할당	변경속성
UINT	0 to 0xFFFF	0x0001	-	RW	No	항상	Yes

I/O 커넥터의 디지털 입력 신호 1 의 기능 및 입력 신호 레벨을 설정 합니다.



설정값	상태
0	A접점
1	B접점

설정값	유효신호 필터링인정시간 [msec]
0	1
1	2
2	3
3	4
4	5
5	6
6	7
7	8
8	9
9	10
10	11
11	12
12	13
13	14
14	15
15	16

설정값	할당 신호
0x00	미할당
0x01	POT
0x02	NOT
0x03	HOME
0x04	STOP
0x05	PCON
0x06	GAIN2
0x07	PCL
0x08	NCL
0x09	PROBE1
0x0A	PROBE2
0x0B	EMG
0x0C	ARST(Alarm Reset)
0x0F	SV_ON
0x10	START
0x11	PAUSE
0x12	REGT

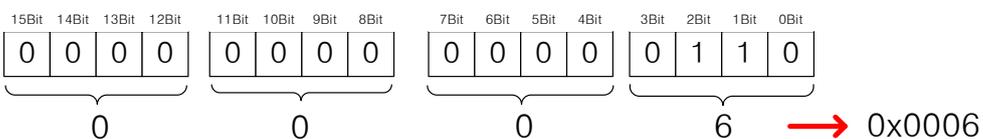
설정값	할당 신호
0x13	HSTART
0x14	ISEL0
0x15	ISEL1
0x16	ISEL2
0x17	ISEL3
0x18	ISEL4
0x19	ISEL5
0x1A	ABS RQ
0x1B	JSTART/PJOG
0x1C	JDIR/NJOG
0x1D	PCLR(Pulse clear)
0x1E	AOVR(아날로그 오버라이드)
0x1F	INHIBT
0x20	SPD1/LVSF1
0x21	SPD2/LVSF2
0x22	SPD3
0x23	MODE
0x24	ABS RESET

15 번째 비트는 접점의 입력상태를 설정할 때 사용합니다. 디바운스 필터는 채터링 성분의 노이즈가 유입될 시 차단하기 위하여 적용합니다.

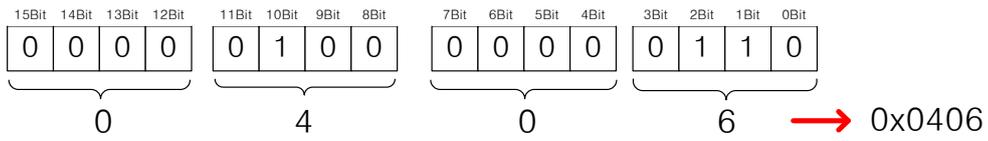


예를 들어 사용자가 5 를 설정하면 입력되는 신호의 High 유지 시간이 6[msec]이상만 신호로 인식하고 그 미만은 필터링합니다. 하기 그림은 접점 입력 설정의 예시입니다.

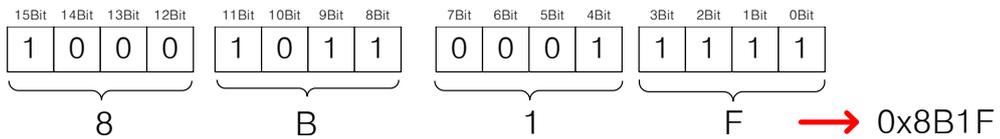
예시) Gain2를 A접점으로 설정하는 경우



예시) Gain2를 A접점으로 설정하고 필터링시간을 5[msec]로 설정하는 경우



예시) INHIBT를 B접점으로 설정하고 필터링시간 12[msec]로 설정하는 경우



설정방식은 디지털 입력신호 16[0x220F] 설정까지 모두 동일합니다.

0x2201	디지털 입력 신호 2 설정 Digital Input Signal 2 Selection						ALL	
	변수형식	설정범위	초기값	단위	접근성	PDO 할당	변경속성	저장
	UINT	0 to 0xFFFF	0x0002	-	RW	No	항상	Yes

I/O의 디지털 입력 신호 2의 기능 및 입력 신호 레벨을 설정 합니다. 자세한 설명은 0x2200의 설명을 참조하기 바랍니다.

0x2202	디지털 입력 신호 3 설정 Digital Input Signal 3 Selection						ALL	
	변수형식	설정범위	초기값	단위	접근성	PDO 할당	변경속성	저장
	UINT	0 to 0xFFFF	0x0003	-	RW	No	항상	Yes

I/O의 디지털 입력 신호 3의 기능 및 입력 신호 레벨을 설정 합니다. 자세한 설명은 0x2200의 설명을 참조하기 바랍니다.

0x2203	디지털 입력 신호 4 설정 Digital Input Signal 4 Selection						ALL	
	변수형식	설정범위	초기값	단위	접근성	PDO 할당	변경속성	저장
	UINT	0 to 0xFFFF	0x0004	-	RW	No	항상	Yes

I/O의 디지털 입력 신호 4의 기능 및 입력 신호 레벨을 설정 합니다. 자세한 설명은 0x2200의 설명을 참조하기 바랍니다.

0x2204	디지털 입력 신호 5 설정 Digital Input Signal 5 Selection						ALL
	변수형식	설정범위	초기값	단위	접근성	PDO 할당	변경속성
UINT	0 to 0xFFFF	0x0005	-	RW	No	항상	Yes

I/O의 디지털 입력 신호 5의 기능 및 입력 신호 레벨을 설정 합니다. 자세한 설명은 0x2200의 설명을 참조하기 바랍니다.

0x2205	디지털 입력 신호 6 설정 Digital Input Signal 6 Selection						ALL
	변수형식	설정범위	초기값	단위	접근성	PDO 할당	변경속성
UINT	0 to 0xFFFF	0x0006	-	RW	No	항상	Yes

I/O의 디지털 입력 신호 6의 기능 및 입력 신호 레벨을 설정 합니다. 자세한 설명은 0x2200의 설명을 참조하기 바랍니다.

0x2206	디지털 입력 신호 7 설정 Digital Input Signal 7 Selection						ALL
	변수형식	설정범위	초기값	단위	접근성	PDO 할당	변경속성
UINT	0 to 0xFFFF	0x0007	-	RW	No	항상	Yes

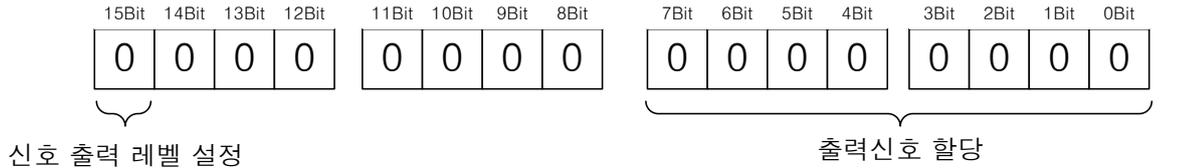
I/O의 디지털 입력 신호 7의 기능 및 입력 신호 레벨을 설정 합니다. 자세한 설명은 0x2200의 설명을 참조하기 바랍니다.

0x2207	디지털 입력 신호 8 설정 Digital Input Signal 8 Selection						ALL
	변수형식	설정범위	초기값	단위	접근성	PDO 할당	변경속성
UINT	0 to 0xFFFF	0x0008	-	RW	No	항상	Yes

I/O의 디지털 입력 신호 8의 기능 및 입력 신호 레벨을 설정 합니다. 자세한 설명은 0x2200의 설명을 참조하기 바랍니다.

0x2210	디지털 출력 신호 1 설정 Digital Output Signal 1 Selection						ALL	
	변수형식	설정범위	초기값	단위	접근성	PDO 할당	변경속성	저장
UINT	0 to 0xFFFF	0x8001	-	RW	No	항상	Yes	

I/O 커넥터의 디지털 출력 신호 1의 기능을 할당하며 출력 신호 레벨을 설정 합니다. 출력 신호 설정은 디바운스 필터 기능이 없습니다.

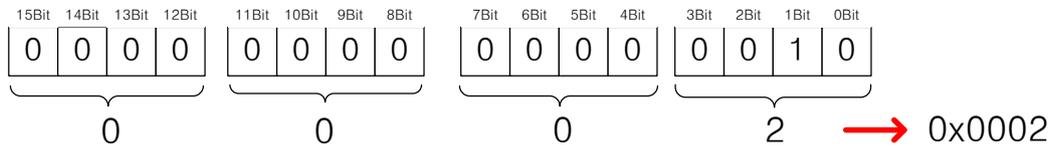


설정값	상태
0	A접점
1	B접점

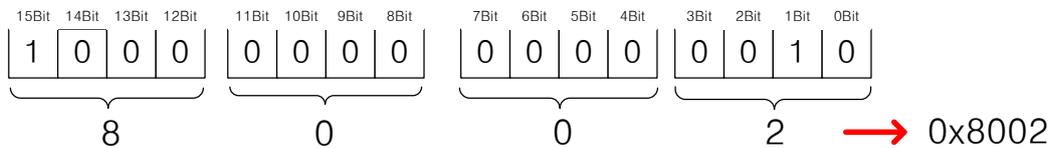
설정값	할당 신호	설정값	할당 신호
0x00	미할당	0x0A	TGON
0x01	BRAKE	0x0B	INPOS2
0x02	ALARM		
0x03	READY		
0x04	ZSPD		
0x05	INPOS1		
0x06	TLMT		
0x07	VLMT		
0x08	INSPD		
0x09	WARN		

디지털 출력 신호 8[0x2217] 설정까지 방식은 동일합니다

예시) Alarm을 A접점으로 설정하는 경우



예시) Alarm을 B접점으로 설정하는 경우



0x2211	디지털 출력 신호 2 설정 Digital Output Signal 2 Selection						ALL
	변수형식	설정범위	초기값	단위	접근성	PDO 할당	변경속성
UINT	0 to 0xFFFF	0x8002	-	RW	No	항상	Yes

I/O의 디지털 출력력 신호 2의 기능 및 출력 신호 레벨을 설정 합니다. 자세한 설명은 0x2210의 설명을 참조하기 바랍니다.

0x2212	디지털 출력 신호 3 설정 Digital Output Signal 3 Selection						ALL
	변수형식	설정범위	초기값	단위	접근성	PDO 할당	변경속성
UINT	0 to 0xFFFF	0x0003	-	RW	No	항상	Yes

I/O의 디지털 출력 신호 3의 기능 및 출력 신호 레벨을 설정 합니다. 자세한 설명은 0x2210의 설명을 참조하기 바랍니다.

0x2213	디지털 출력 신호 4 설정 Digital Output Signal 4 Selection						ALL
	변수형식	설정범위	초기값	단위	접근성	PDO 할당	변경속성
UINT	0 to 0xFFFF	0x0004	-	RW	No	항상	Yes

I/O의 디지털 출력 신호 4의 기능 및 출력 신호 레벨을 설정 합니다. 자세한 설명은 0x2210의 설명을 참조하기 바랍니다.

0x221C	아날로그 토크 제한 스케일 Analog Torque Limit Scale						ALL
	변수형식	설정범위	초기값	단위	접근성	PDO 할당	변경속성
INT	-1000 to 1000	300	0.1%/V	RW	No	항상	Yes

토크 운전이 아닐경우 토크 제한 기능 설정(0x2210)의 설정값이 4(아날로그 토크 제한)일 때 아날로그로 입력되는 토크 제한값으로 토크가 제한됩니다. 이때, 아날로그 입력값의 스케일을 설정합니다.

계산식은 다음과 같습니다.

$$\text{토크제한값}[\%] = \left(\frac{\text{입력전압}[\text{mv}] - \text{토크입력오프셋}(0x221C)[\text{mV}]}{1000} \right) \times \frac{\text{토크명령스케일}(0x221D)}{10}$$

5.9 토크제한 기능을 참고해주시기 바랍니다.

0x221D	아날로그 토크 제한 오프셋 Analog Torque Limit Offset						ALL
	변수형식	설정범위	초기값	단위	접근성	PDO 할당	변경속성
INT	-1000 to 1000	0	mV	RW	No	항상	Yes

아날로그 토크 제한으로 입력되는 아날로그 전압의 오프셋을 설정합니다.

0x2220	아날로그 모니터 출력 모드 Analog Monitor Output Mode						P
	변수형식	설정범위	초기값	단위	접근성	PDO 할당	변경속성
UINT	0 to 1	0	-	RW	No	항상	Yes

아날로그 모니터 출력범위는 -10~+10V 입니다. 설정값이 1 인 경우 출력 값의 절대값을 취하여 양의 값으로만 출력합니다.

설정값	설정내용
0	음/양의 값으로 출력
1	양의 값으로만 출력

0x2221	아날로그 모니터 채널 1 설정 Analog Monitor Channel 1 Select						P
	변수형식	설정범위	초기값	단위	접근성	PDO 할당	변경속성
UINT	0 to 65535	0	-	RW	No	항상	Yes

아날로그 모니터 출력 채널 1 로 출력할 모니터링 변수를 설정합니다.

설정값	표시항목	단위
0x00	속도 피드백	rpm
0x01	속도 명령	rpm
0x02	속도 오차	rpm
0x03	토크 피드백	%
0x04	토크 명령	%
0x05	위치 오차	pulse
0x06	누적 운전 과부하율	%
0x07	DC Link 전압	V
0x08	누적 회생 과부하율	%
0x09	엔코더 Single-turn 데이터	pulse
0x0A	관성비	%
0x0B	Full-Closed 위치 오차	UU
0x0C	드라이브 온도 1	°C
0x0D	드라이브 온도 2	°C
0x0E	엔코더 온도 1	°C
0x0F	Hall 신호	-
0x10	U상 전류	A
0x11	V상 전류	A
0x12	W상 전류	A
0x13	현재 위치 값	UU
0x14	목표 위치 값	UU
0x15	위치 명령 속도	rpm, mm/s
0x16	Hall U 신호	-
0x17	Hall V 신호	-
0x18	Hall W 신호	-

0x2222	아날로그 모니터 채널 2 설정 Analog Monitor Channel 2 Select						P
	변수형식	설정범위	초기값	단위	접근성	PDO 할당	변경속성
UINT	0 to 65535	1	-	RW	No	항상	Yes

아날로그 모니터 출력 채널 2 로 출력할 모니터링 변수를 설정합니다.

0x2223	아날로그 모니터 채널 1 오프셋 Analog Monitor Channel 1 Offset						ALL
	변수형식	설정범위	초기값	단위	접근성	PDO 할당	변경속성
DINT	0 to 0x40000000	0	-	RW	No	항상	Yes

아날로그 모니터 출력 채널 1 로 설정한 모니터링 변수에 오프셋에 설정된 값을 빼서 최종적으로 출력합니다. 단위는 아날로그 모니터 채널 1 설정(0x2221)에서 설정한 변수의 단위가 됩니다.

0x2224	아날로그 모니터 채널 2 오프셋 Analog Monitor Channel 2 Offset						ALL
	변수형식	설정범위	초기값	단위	접근성	PDO 할당	변경속성
DINT	0 to 0x40000000	0	-	RW	No	항상	Yes

아날로그 모니터 출력 채널 2 로 설정한 모니터링 변수에 오프셋에 설정된 값을 빼서 최종적으로 출력합니다. 단위는 아날로그 모니터 채널 2 설정(0x2222)에서 설정한 변수의 단위가 됩니다.

0x2225	아날로그 모니터 채널 1 스케일 Analog Monitor Channel 1 Scale						ALL
	변수형식	설정범위	초기값	단위	접근성	PDO 할당	변경속성
UDINT	0 to 0x40000000	500	-	RW	No	항상	Yes

아날로그 모니터 출력 채널 1 로 설정한 모니터링 변수를 출력할 때 1V 당 출력할 변수의 스케일링을 설정합니다. 이때 단위는 아날로그 모니터 채널 1 설정(0x2221)에서 설정한 변수의 단위/1V 가 됩니다.

예를 들어 채널 1 로 속도 피드백을 설정하고 스케일을 500 으로 설정하면 최대 +/-5000rpm 을 +/-10V 로 출력할 수 있습니다.

0x2226	아날로그 모니터 채널 2 스케일 Analog Monitor Channel 2 Scale						ALL
	변수형식	설정범위	초기값	단위	접근성	PDO 할당	변경속성
UDINT	0 to 0x40000000	500	-	RW	No	항상	Yes

아날로그 모니터 출력 채널 2 로 설정한 모니터링 변수를 출력할 때 1V 당 출력할 변수의 스케일링을 설정합니다. 이때 단위는 아날로그 모니터 채널 2 설정(0x2222)에서 설정한 변수의 단위/1V 가 됩니다.

● Velocity Control(0x2300~)

0x2300	조그 운전 속도 Jog Operation Speed						ALL
	변수형식	설정범위	초기값	단위	접근성	PDO 할당	변경속성
INT	-6000 to 6000	500	rpm	RW	No	항상	Yes

조그 운전 시 운전 속도를 설정합니다.

0x2301	속도 명령 가속 시간 Speed Command Acceleration Time						ALL
	변수형식	설정범위	초기값	단위	접근성	PDO 할당	변경속성
UINT	0 to 10000	200	ms	RW	No	항상	Yes

정지에서 모터 정격속도까지 가속하는데 걸리는 시간을 ms 단위로 설정합니다.

0x2302	속도 명령 감속 시간 Speed Command Deceleration Time						ALL
	변수형식	설정범위	초기값	단위	접근성	PDO 할당	변경속성
UINT	0 to 10000	200	ms	RW	No	항상	Yes

모터 정격속도에서 정지 시까지 감속하는데 걸리는 시간을 ms 단위로 설정합니다.

0x2303	속도 명령 S 커브 시간 Speed Command S-curve Time						ALL
	변수형식	설정범위	초기값	단위	접근성	PDO 할당	변경속성
UINT	0 to 1000	0	ms	RW	No	항상	Yes

부드러운 가감속을 위하여 속도 명령을 S 커브 패턴으로 운전하도록 설정할 수 있습니다. 0 으로 설정되면 기본적으로 사다리꼴 패턴으로 운전합니다.

0x2304	프로그램 조그 운전 속도 1 Program Jog Operation Speed 1						ALL
	변수형식	설정범위	초기값	단위	접근성	PDO 할당	변경속성
INT	-6000 to 6000	0	rpm	RW	No	항상	Yes

프로그램 조그 운전 시 다음과 같이 운전 속도 1~4 및 각 운전 속도의 운전 시간 1~4 를 설정 할 수 있습니다.

0x2305	프로그램 조그 운전 속도 2 Program Jog Operation Speed 2						ALL
	변수형식	설정범위	초기값	단위	접근성	PDO 할당	변경속성
INT	-6000 to 6000	500	rpm	RW	No	항상	Yes

프로그램 조그 운전 속도 1(0x2304)의 설명을 참조하십시오.

0x2306	프로그램 조그 운전 속도 3 Program Jog Operation Speed 3						ALL
	변수형식	설정범위	초기값	단위	접근성	PDO 할당	변경속성
INT	-6000 to 6000	0	rpm	RW	No	항상	Yes

프로그램 조그 운전 속도 1(0x2304)의 설명을 참조하십시오.

0x2307	프로그램 조그 운전 속도 4 Program Jog Operation Speed 4						ALL
	변수형식	설정범위	초기값	단위	접근성	PDO 할당	변경속성
INT	-6000 to 6000	-500	rpm	RW	No	항상	Yes

프로그램 조그 운전 속도 1(0x2304)의 설명을 참조하십시오.

0x2308	프로그램 조그 운전 시간 1 Program Jog Operation Time 1						ALL
	변수형식	설정범위	초기값	단위	접근성	PDO 할당	변경속성
UINT	0 to 10000	500	ms	RW	No	항상	Yes

프로그램 조그 운전 속도 1(0x2304)의 설명을 참조하십시오.

0x2309	프로그램 조그 운전 시간 2 Program Jog Operation Time 2						ALL	
	변수형식	설정범위	초기값	단위	접근성	PDO 할당	변경속성	저장
	UINT	0 to 10000	5000	ms	RW	No	항상	Yes

프로그램 조그 운전 속도 1(0x2304)의 설명을 참조하십시오.

0x230A	프로그램 조그 운전 시간 3 Program Jog Operation Time 3						ALL	
	변수형식	설정범위	초기값	단위	접근성	PDO 할당	변경속성	저장
	UINT	0 to 10000	500	ms	RW	No	항상	Yes

프로그램 조그 운전 속도 1(0x2304)의 설명을 참조하십시오.

0x230B	프로그램 조그 운전 시간 4 Program Jog Operation Time 4						ALL	
	변수형식	설정범위	초기값	단위	접근성	PDO 할당	변경속성	저장
	UINT	0 to 10000	5000	ms	RW	No	항상	Yes

프로그램 조그 운전 속도 1(0x2304)의 설명을 참조하십시오.

0x230C	인덱스 펄스 찾기 속도 Index Pulse Search Speed						ALL	
	변수형식	설정범위	초기값	단위	접근성	PDO 할당	변경속성	저장
	INT	-1000 to 1000	20	rpm	RW	No	항상	Yes

인덱스 펄스 찾기 수행시의 속도를 설정합니다.

0x230D	속도 제한 기능 설정 Speed Limit Function Select						ALL
	변수형식	설정범위	초기값	단위	접근성	PDO 할당	변경속성
UINT	0 to 3	0	-	RW	No	항상	Yes

토크 제어 시 속도 제한 기능을 설정합니다.

설정값	설정내용
0	제한 속도 값(0x230E)으로 제한
1	모터 최대 속도로 제한
2	아날로그속도지령을 토크최고속도 제한값으로 설정
3	0x230E의 값과 아날로그속도 지령값중 작은값을 반영

0x230E	토크 제어 시 제한 속도 값 Speed Limit Value at Torque Control Mode						ALL
	변수형식	설정범위	초기값	단위	접근성	PDO 할당	변경속성
UINT	0 to 6000	1000	rpm	RW	Yes	항상	Yes

토크 제어 시 제한 속도 값을 설정합니다. 속도 제한 기능 설정(0x230D)이 0으로 설정되었을 경우에만 적용됩니다.

0x230F	과속도 알람 검출 레벨 Over Speed Dection Level						ALL
	변수형식	설정범위	초기값	단위	접근성	PDO 할당	변경속성
UINT	0 to 10000	6000	rpm	RW	No	항상	Yes

과속도 알람(AL-50)을 검출하는 레벨을 설정합니다. 설정값이 모터 최대 속도보다 클 경우에는 모터 최대 속도에 의해서 검출 레벨이 설정됩니다.

0x2310	속도 편차 과다 알람 검출 레벨 Excessive Speed Error Detection Level						ALL
	변수형식	설정범위	초기값	단위	접근성	PDO 할당	변경속성
UINT	0 to 10000	5000	rpm	RW	No	항상	Yes

속도 편차 과다 알람(AL-53)을 검출하는 레벨을 설정합니다. 속도 명령과 속도 피드백의 오차가 설정값을 넘어설 때 속도 편차 과다 알람을 발생합니다.

0x2311	서보-락 기능 설정 Servo-Lock Function Select						ALL
	변수형식	설정범위	초기값	단위	접근성	PDO 할당	변경속성
UINT	0 to 1	0	-	RW	No	항상	Yes

속도제어 시 속도 명령이 0 으로 입력될 때의 위치값으로 모터의 위치를 고정하는 서보-락 기능을 설정합니다.

설정값	설정내용
0	서보-락 기능 사용하지 않음
1	서보-락 기능 사용

• Miscellaneous Setting(0x2400~)

0x2400		소프트웨어 위치 제한 기능 설정 Software Position Limit Function Select					P
변수형식	설정범위	초기값	단위	접근성	PDO 할당	변경속성	저장
UINT	0 to 3	0	-	RW	No	항상	Yes

위치제어 시 소프트웨어 위치 제한 기능을 설정합니다. 위치 제한 기능을 사용 시 상한값은 (0x607D:02)에 하한값은 (0x607D:01)에 설정된 값으로 제한 됩니다.

엔코더 사양	기능 사용시 필요조건
증분형 엔코더 (Incremental encoder)	1. 전원인가후 원점운전은 반드시 한번은 해야합니다. 2. 원점운전이 완료되면 기능사용이 가능합니다.
절대치 싱글턴 엔코더(BissB) (Absolute singleturn encoder)	
절대치 멀티턴 엔코더(BissC) (Absolute multiturn encoder)	1. 외부 배터리가 연결되어 있어야 합니다. 2. Absolute Encoder Configuration[0x2005]이 0으로 설정되어야 합니다. 3. 전원을 인가후 원점운전을 다시 잡을 필요가 없습니다. 4. 기능사용이 즉시 가능합니다.

소프트웨어 위치 제한기능은 증분형과 싱글턴 엔코더에서는 전원을 인가하고 원점운전을 반드시 완료해야 본 기능 사용이 가능합니다. 멀티턴 엔코더는 Absolute Encoder Configuration [0x2005]가 0 인 멀티턴을 사용시에는 원점운전이 필요없습니다. 또한 상한값이 하한값보다 작을 경우에도 본 기능은 동작하지 않으므로 주의하여 사용해주시기 바랍니다. .

설정값	설정내용
0	정역방향의 소프트웨어 위치 제한을 모두 사용하지 않음
1	정방향의 소프트웨어 위치 제한값만 사용. 역방향은 제한하지 않음
2	역방향의 소프트웨어 위치 제한값만 사용. 정방향은 제한하지 않음
3	정역방향의 소프트웨어 위치 제한을 모두 사용

0x2401	INPOS1 출력 범위 INPOS1 Output Range						P
	변수형식	설정범위	초기값	단위	접근성	PDO 할당	변경속성
UINT	0 to 60000	100	UU	RW	Yes	항상	Yes

위치명령이 새롭게 갱신되지 않는 상태에서 위치 오차가 INPOS1 출력 범위 이내로 INPOS1 출력시간동안 유지되면 INPOS1 신호를 출력합니다.

0x2402	INPOS1 출력 시간 INPOS1 Output Time						P
	변수형식	설정범위	초기값	단위	접근성	PDO 할당	변경속성
UINT	0 to 1000	0	ms	RW	Yes	항상	Yes

0x2401의 설명을 참조하십시오.

0x2403	INPOS2 출력 범위 INPOS2 Output Range						P
	변수형식	설정범위	초기값	단위	접근성	PDO 할당	변경속성
UINT	0 to 60000	100	UU	RW	Yes	항상	Yes

위치 오차가 설정값 이하에서 INPOS2 신호를 출력합니다. INPOS1 과 달리 위치 오차값만 계산하여 INPOS2 신호를 출력하게 됩니다.

0x2404	ZSPD 출력 범위 ZSPD Output Range						P
	변수형식	설정범위	초기값	단위	접근성	PDO 할당	변경속성
UINT	0 to 6000	10	rpm	RW	Yes	항상	Yes

현재 속도가 설정값보다 작을때 ZSPD 신호를 출력합니다.

0x2405	TGON 출력 범위 TGON Output Range						P
	변수형식	설정범위	초기값	단위	접근성	PDO 할당	변경속성
UINT	0 to 6000	100	rpm	RW	Yes	항상	Yes

현재 속도가 설정값보다 클 때 TGON 신호를 출력합니다.

0x2406	INSPD 출력 범위 INSPD Output Range						P
	변수형식	설정범위	초기값	단위	접근성	PDO 할당	변경속성
UINT	0 to 6000	100	rpm	RW	Yes	항상	Yes

속도 오차가 설정값보다 작을 때 INSPD 신호를 출력합니다.

0x2407	BRAKE 출력 속도 BRAKE Output Speed						P
	변수형식	설정범위	초기값	단위	접근성	PDO 할당	변경속성
UINT	0 to 6000	100	rpm	RW	No	항상	Yes

모터가 회전 중에 서보 오프 혹은 서보 알람에 의해 정지 할 경우, 브레이크 신호를 출력하는 속도(0x2407) 및 지연 시간(0x2408)을 설정함으로써 출력 타이밍을 설정할 수 있습니다. 모터의 회전 속도가 설정 속도(0x2407) 이하가 되거나 서보 오프 명령 후 출력 지연 시간(0x2408)이 경과하면 브레이크 신호가 출력됩니다.

0x2408	BRAKE 출력 지연 시간 BRAKE Output Delay Time						P
	변수형식	설정범위	초기값	단위	접근성	PDO 할당	변경속성
UINT	0 to 1000	100	ms	RW	No	항상	Yes

0x2407 의 설명 참조바랍니다.

0x2409	Stopper 이용 원점 복귀 시 토크 제한값 설정 Torque Limit for Homing Using Stopper						ALL
	변수형식	설정범위	초기값	단위	접근성	PDO 할당	변경속성
UINT	0 to 2000	250	0.1%	RW	No	항상	Yes

Stopper 를 이용하여 원점 복귀 시 토크 제한값을 설정합니다. 너무 큰 값을 설정 시 Stopper 에 부딪힐 때 기계에 충격을 줄 수 있으니 주의하십시오.

0x240A	Stopper 이용 원점 복귀 시 시간 설정 Duration Time for Homing Using Stopper						ALL
	변수형식	설정범위	초기값	단위	접근성	PDO 할당	변경속성
UINT	0 to 1000	50	ms	RW	No	항상	Yes

Stopper 를 이용하여 원점 복귀 시 Stopper 를 감지하는 시간을 설정합니다. 기계에 따라 적절한 값을 설정하여 주십시오.

0x240B	Modulo 모드 Modulo Mode						ALL
	변수형식	설정범위	초기값	단위	접근성	PDO 할당	변경속성
UINT	0 to 5	0	-	RW	No	전원재투입	Yes

Modulo 기능 사용 여부를 설정합니다.

설정값	설정내용
0	Modulo 기능 사용하지 않음
1	Modulo 기능 사용하여 정방향으로 이동
2	Modulo 기능 사용하여 역방향으로 이동
3	Modulo 기능 사용하여 최단거리로 이동
4	Modulo 기능 사용하여 절대위치로 이동
5	Modulo 기능 사용하여 상대위치로 이동

0x240C	Modulo Factor Modulo Factor						ALL
	변수형식	설정범위	초기값	단위	접근성	PDO 할당	변경속성
DINT	1 to 0x3FFFFFFF	3600	UU	RW	No	전원재투입	Yes

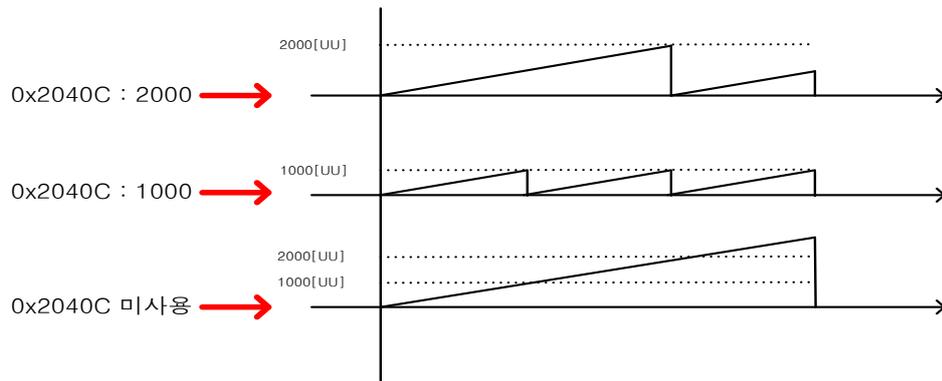
Modulo 기능을 사용할 때 Factor 를 설정합니다. User 가 모터구동시 1 회전에 해당하는 위치 값을 설정합니다.

* Modulo Factor 개념

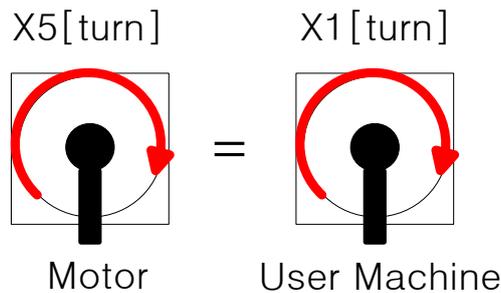
기본적인 공식은 다음과 같습니다.

$$\text{Position Actual Value using Modulo factor} = \text{Position Actual Value} - (\text{Position Actual Value} \div \text{Modulo Factor})$$

× Encoder Pulse per Revolution



일반적으로 모듈러팩터를 미사용시 모터가 한 방향으로 회전하면 현재위치는 계속 증가합니다. 만약 모듈러팩터를 사용하고 1000 을 입력하면 현재위치(Position Actual Value)는 최대 1000[UU]까지만 증가하고 다시 0[UU]로 초기화됩니다. 마찬가지로 2000 을 입력시에도 최대 2000[UU]까지만 증가하고 다시 초기화 됩니다. 즉, Position Actual Value 를 Modulo Factor 로 나눈 나머값이 반영됩니다.



장비의 기구물이 1[turn]을 할 때, 장비에 장착된 L7 19[bit] 모터가 5[turn] 하는 경우 장비가 1[turn]을 하기 위해 필요한 Total Pulse 는 다음과 같습니다.

$$524288 \times 5[turn] = 9961472[UU]$$

사용자가 장비 1[turn]을 0~9961472[UU] 내로 제어하고자 한다면 Modulo Factor 에 9961472[UU]를 입력시 장비는 1[turn] 내로 1~9961472[UU] 까지 Position Actual value 에 나타나며 1[turn]을 넘어가면 다시 1[UU]에서 시작합니다.

0x240D	User Drive Name 사용자 드라이브 이름						ALL
	변수형식	설정범위	초기값	단위	접근성	PDO 할당	변경속성
STRING	-	'Drive'	UU	RW	No	항상	Yes

사용자가 드라이브의 이름을 정의하여 사용할 수 있습니다. 이름은 최대 16 자(Character)까지 설정할 수 있습니다.

0x240E	Individual Parameter Save 개별 파라미터 저장						ALL
	변수형식	설정범위	초기값	단위	접근성	PDO 할당	변경속성
DINT	0 to 1	0	-	RW	No	항상	No

파라미터를 저장할 때 개별적으로 바로 저장할지의 여부를 설정합니다. 본 파라미터는 저장되지 않으며 전원 ON 시에 0으로 초기화 되어 로드됩니다.

설정값	설정내용
0	개별적으로 파라미터를 저장하지 않습니다. 파라미터를 저장하기 위해서는 파라미터 저장(0x1010)을 참조하시기 바랍니다.
1	개별적으로 파라미터를 저장합니다. 파라미터를 쓰기할 때 메모리에 바로 저장합니다.

● Enhanced Control(0x2500~)

0x2500	적응 필터 기능 설정 Adaptive Filter Function Select						ALL
변수형식	설정범위	초기값	단위	접근성	PDO 할당	변경속성	저장
UINT	0 to 5	0	-	RW	No	항상	Yes

적응 필터의 기능을 설정합니다.

설정값	설정내용
0	적응 필터를 사용하지 않음
1	1개의 적응 필터만 사용. 자동 설정된 값은 노치 필터 3 설정 (0x2507, 0x2508, 0x2509)에서 확인 할 수 있음. 노치 필터 3에 임의의 값이 설정되어 있다면 자동설정이 불가능하므로, 자동설정을 원한다면 노치 필터 3을 먼저 초기화 해주어야 함
2	2개의 적응 필터 사용. 자동 설정된 값은 노치 필터 3(0x2507, 0x2508, 0x2509) 및 4의 설정(0x250A, 0x250B, 0x250C)에서 확인 할 수 있음. 노치 필터 3(or 4)가 임의의 값으로 세팅이 되어 있다면 노치 필터 4(or 3)에 자동설정이 되고, 노치 필터 3과 노치 필터 4가 모두 임의의 값으로 세팅이 되어 있다면 설정값이 그대로 유지되고, 노치 필터 3과 노치 필터 4가 초기화 상태이면 모두 자동설정이 가능함
3	Reserved
4	노치 필터 3(0x2507, 0x2508, 0x2509) 및 노치 필터 4(0x250A, 0x250B, 0x250C)의 설정이 초기화 됨
5	Reserved

0x2501	노치 필터 1 주파수 Notch Filter 1 Frequency						ALL
변수형식	설정범위	초기값	단위	접근성	PDO 할당	변경속성	저장
UINT	50 to 5000	5000	Hz	RW	No	항상	Yes

노치 필터 1의 주파수를 설정합니다.

0x2502	노치 필터 1 폭 Notch Filter 1 Width						ALL	
	변수형식	설정범위	초기값	단위	접근성	PDO 할당	변경속성	저장
	UINT	1 to 100	1	-	RW	No	항상	Yes

노치 필터 1 의 폭을 설정합니다.

0x2503	노치 필터 1 깊이 Notch Filter 1 Depth						ALL	
	변수형식	설정범위	초기값	단위	접근성	PDO 할당	변경속성	저장
	UINT	1 to 5	1	-	RW	No	항상	Yes

노치 필터 1 의 깊이를 설정한다.

0x2504	노치 필터 2 주파수 Notch Filter 2 Frequency						ALL	
	변수형식	설정범위	초기값	단위	접근성	PDO 할당	변경속성	저장
	UINT	50 to 5000	5000	Hz	RW	No	항상	Yes

0x2505	노치 필터 2 폭 Notch Filter 2 Width						ALL	
	변수형식	설정범위	초기값	단위	접근성	PDO 할당	변경속성	저장
	UINT	1 to 100	1	-	RW	No	항상	Yes

0x2506	노치 필터 2 깊이 Notch Filter 2 Depth						ALL	
	변수형식	설정범위	초기값	단위	접근성	PDO 할당	변경속성	저장
	UINT	1 to 5	1	-	RW	No	항상	Yes

0x2507	노치 필터 3 주파수 Notch Filter 3 Frequency						ALL	
	변수형식	설정범위	초기값	단위	접근성	PDO 할당	변경속성	저장
	UINT	1 to 5	1	-	RW	No	항상	Yes

UINT	50 to 5000	5000	Hz	RW	No	항상	Yes
0x2508	노치 필터 3 폭 Notch Filter 3 Width						ALL
변수형식	설정범위	초기값	단위	접근성	PDO 할당	변경속성	저장
UINT	1 to 100	1	-	RW	No	항상	Yes

0x2509	노치 필터 3 깊이 Notch Filter 3 Depth						ALL
변수형식	설정범위	초기값	단위	접근성	PDO 할당	변경속성	저장
UINT	1 to 5	1	-	RW	No	항상	Yes

0x250A	노치 필터 4 주파수 Notch Filter 4 Frequency						ALL
변수형식	설정범위	초기값	단위	접근성	PDO 할당	변경속성	저장
UINT	50 to 5000	5000	Hz	RW	No	항상	Yes

0x250B	노치 필터 4 폭 Notch Filter 4 Width						ALL
변수형식	설정범위	초기값	단위	접근성	PDO 할당	변경속성	저장
UINT	1 to 100	1	-	RW	No	항상	Yes

0x250C	노치 필터 4 깊이 Notch Filter 4 Depth						ALL
변수형식	설정범위	초기값	단위	접근성	PDO 할당	변경속성	저장
UINT	1 to 5	1	-	RW	No	항상	Yes

0x250D	실시간 게인 튜닝 모드 On-line Gain Tuning Mode						ALL
	변수형식	설정범위	초기값	단위	접근성	PDO 할당	변경속성
UINT	0 to 1	0	-	RW	No	항상	Yes

운전 중 실시간 게인 조정 여부를 결정하며 출하시 설정은 0으로 미사용입니다. 온라인 튜닝 시 추정 게인은 64ms 마다 반영하며 변경된 게인은 약 2분 마다 EEPROM에 저장됩니다.

설정값	설정내용
0	실시간 게인 튜닝 미사용
1	실시간 게인 튜닝 사용

0x250E	게인 튜닝 시 시스템 강성 System Rigidity for Gain Tuning						ALL
	변수형식	설정범위	초기값	단위	접근성	PDO 할당	변경속성
UINT	1 to 20	5	-	RW	No	항상	Yes

게인 튜닝 시 적용될 시스템의 강성을 설정합니다. 본 설정에 따라 게인 튜닝 후 전반적인 게인이 크거나 작게 설정됩니다. 최대 설정값의 게인이 충분치 않을 경우에는 매뉴얼로 튜닝하여 주십시오.

시스템 강성 설정값을 크게 하면 게인이 높아지며 위치결정시간이 짧아집니다. 그러나 설정치가 너무 높을경우 기계구성에 따라서 진동이 발생하는 경우가 있으므로, 진동하지 않는 범위내에서 시스템 강성 설정값을 낮은 값에서 높은 값으로 올라가며 설정해 주십시오.

게인튜닝 후 자동 변경되는 게인은 다음과 같습니다.

관성비(0x2100), 위치 루프 게인 1(0x2001), 속도 루프 게인 1(0x2102), 속도 적분 시정수 1(0x2103), 토크 명령 필터 시정수 1(0x2104), 노치 필터 3 주파수(0x2507, TBD), 노치 필터 4 주파수(0x250A, TBD)

시스템 강성의 설정값에 따른 게인 값(위치 루프 게인, 속도 루프 게인, 속도 적분 시정수, 토크 명령 필터 시정수)들은 아래 테이블의 값으로 결정됩니다.

시스템 강성	1	2	3	4	5	6	7	8	9	10
위치 루프 게인 1	2	5	10	15	22	30	40	50	60	73
속도 루프 게인1	3	8	15	23	33	45	60	75	90	110
속도 적분 시정수1	190	70	50	40	30	22	15	13	10	9
토크 명령 필터 시정수1	80	30	20	10	8	6	4	3	3	2
시스템 강성	11	12	13	14	15	16	17	18	19	20
위치 루프 게인1	87	100	117	133	160	173	200	220	240	267
속도 루프 게인1	130	150	175	200	240	260	300	330	360	400

속도 적분 시정수1	8	7	6	6	5	5	4	4	3	3
토크 명령 필터 시정수1	2	2	2	2	1	1	1	1	1	1
0x250F	실시간 게인 튜닝 반영 속도 On-line Gain Tuning Adaptation Speed							ALL		
변수형식	설정범위	초기값	단위	접근성	PDO 할당	변경속성	저장			
UINT	1 to 5	1	-	RW	No	항상	Yes			

실시간 게인 튜닝 시 게인의 변화를 반영하는 속도를 설정합니다. 설정값이 클수록 게인의 변화를 빠르게 반영합니다. 부하의 상태에 따라서 너무 빠르게 반영하면 시스템이 불안정해 질 수 있습니다.

0x2510	오프라인 게인 튜닝 방향 Off-line Gain Tuning Direction							ALL
변수형식	설정범위	초기값	단위	접근성	PDO 할당	변경속성	저장	
UINT	0 to 1	0	-	RW	No	항상	Yes	

오프라인 게인 튜닝 시 움직이는 방향을 설정합니다. 기구부 상황에 따라 알맞게 설정하세요.

설정값	설정내용
0	정방향으로 운전
1	역방향으로 운전

0x2511	오프라인 게인 튜닝 거리 Off-line Gain Tuning Distance							ALL
변수형식	설정범위	초기값	단위	접근성	PDO 할당	변경속성	저장	
UINT	1 to 10	5	-	RW	No	항상	Yes	

오프라인 게인 튜닝 시 거리를 설정합니다. 설정값이 클수록 이동 거리가 길어집니다. 기구부 상황에 따라 거리를 알맞게 설정하세요. 게인 튜닝 전 충분한 거리(모터 1 회전 이상)를 확보하기 바랍니다.

0x2512	외란 관측기 게인 Disturbance Observer Gain							ALL
변수형식	설정범위	초기값	단위	접근성	PDO 할당	변경속성	저장	
UINT	0 to 100	0	%	RW	No	항상	Yes	

부하 모델을 통해 토크를 전향 보상하여 외란을 억제하는 기능입니다. 외란 관측기 게인 설정값이 크면 외란 억제가 잘되나 운전시 노이즈가 발생하므로 게인과 필터 시정수를 적절하게 설정해야 합니다.

0x2513	외란 관측기 필터 시정수 Disturbance Observer Filter Time Constant						ALL	
	변수형식	설정범위	초기값	단위	접근성	PDO 할당	변경속성	저장
	UINT	0 to 1000	10	0.1ms	RW	No	항상	Yes

외란 관측기 레퍼런스에 대하여 저역통과 필터를 적용합니다. 외란 관측기 게인과 필터 시정수를 적절하게 설정하여 외란을 억제할 수 있습니다.

0x2514	전류 제어기 게인 Current Controller Gain						ALL	
	변수형식	설정범위	초기값	단위	접근성	PDO 할당	변경속성	저장
	UINT	1 to 150	100	%	RW	No	항상	Yes

전류 제어기의 게인을 설정합니다. 설정값을 낮추면 소음을 줄일 수 있으나 드라이브의 응답성이 낮아집니다.

0x2515	진동 제어(댐핑) 필터 설정 Vibration Suppression Filter Configuration						ALL	
	변수형식	설정범위	초기값	단위	접근성	PDO 할당	변경속성	저장
	UINT	0 to 2	0	-	RW	No	항상	Yes

부하 단에서 발생하는 진동억제를 위한 필터의 사용 유무를 설정합니다.

설정값	설정내용
0	진동 제어(댐핑) 필터 사용 안함
1	진동 제어(댐핑) 필터 1, 2 사용
2	LVSF1, LVSF2 입력에 따라서 진동 제어(댐핑) 필터 1, 2 적용

0x2516	진동 제어(댐핑) 필터 1 주파수 Vibration Supression Filter 1 Frequency						ALL	
	변수형식	설정범위	초기값	단위	접근성	PDO 할당	변경속성	저장
	UINT	0 to 1000	0	0.1Hz	RW	No	항상	Yes

진동 제어(댐핑) 필터 1 주파수를 설정합니다.

0x2517	진동 제어(댐핑) 필터 1 계수 Vibration Supression Filter 1 Damping						ALL	
	변수형식	설정범위	초기값	단위	접근성	PDO 할당	변경속성	저장
	UINT	0 to 5	0	-	RW	No	항상	Yes

진동 제어(댐핑) 필터 1의 계수를 설정합니다. 설정값이 클수록 댐핑 계수가 커지므로 감쇠폭을 크게합니다.

0x2518	진동 제어(댐핑) 필터 2 주파수 Vibration Supression Filter 2 Frequency						ALL	
	변수형식	설정범위	초기값	단위	접근성	PDO 할당	변경속성	저장
	UINT	0 to 1000	0	0.1Hz	RW	No	항상	Yes

진동 제어(댐핑) 필터 2 주파수를 설정합니다.

0x2519	진동 제어(댐핑) 필터 2 계수 Vibration Supression Filter 2 Damping						ALL	
	변수형식	설정범위	초기값	단위	접근성	PDO 할당	변경속성	저장
	UINT	0 to 5	0	-	RW	No	항상	Yes

진동 제어(댐핑) 필터 2의 계수를 설정합니다. 설정값이 클수록 댐핑 계수가 커지므로 감쇠폭을 크게합니다.

● Monitoring (0x2600~)

0x2600	피드백 속도 Feedback Speed						ALL
	변수형식	설정범위	초기값	단위	접근성	PDO 할당	변경속성
INT	-	-	rpm	RO	Yes	-	No

모터의 현재 회전속도를 나타냅니다.

0x2601	명령 속도 Command Speed						ALL
	변수형식	설정범위	초기값	단위	접근성	PDO 할당	변경속성
INT	-	-	rpm	RO	Yes	-	No

드라이브의 속도제어루프에 입력되는 속도 명령을 나타냅니다.

0x2602	위치 오차 Following Error						ALL
	변수형식	설정범위	초기값	단위	접근성	PDO 할당	변경속성
DINT	-	-	pulse	RO	Yes	-	No

위치제어 시의 위치 오차를 나타냅니다.

0x2603	누적 운전 과부하율 Accumulated Operation Overload						ALL
	변수형식	설정범위	초기값	단위	접근성	PDO 할당	변경속성
INT	-	-	0.1%	RO	No	-	No

누적 운전 과부하율을 나타냅니다. 누적 운전 과부하율의 값이 과부하 경고 레벨 설정(0x2010)에 다다르면 운전 과부하 경고(W10)가 발생하며, 100%에 이르면 운전 과부하 알람(AL-21)이 발생합니다.

0x2604	순시 최대 운전 과부하 Instantaneous Maximum Operation Overload						ALL	
	변수형식	설정범위	초기값	단위	접근성	PDO 할당	변경속성	저장
	INT	-	-	0.1%	RO	Yes	-	No

최근 15 초동안의 순시적으로 드라이브에서 출력하는 운전 과부하율의 최대값을 나타냅니다. 본 값은 순시 최대 운전 과부하 초기화에 의해서 초기화 할 수 있습니다.

0x2605	DC-Link 전압 DC-Link Voltage						ALL	
	변수형식	설정범위	초기값	단위	접근성	PDO 할당	변경속성	저장
	UINT	-	-	Volt	RO	Yes	-	No

주전원 입력에 의한 DC-Link 전압을 나타냅니다.

0x2606	누적 회생 과부하율 Accumulated Regeneration Overload						ALL	
	변수형식	설정범위	초기값	단위	접근성	PDO 할당	변경속성	저장
	INT	-	-	0.1%	RO	No	-	No

회생운전으로 인한 회생 저항의 누적 과부하율을 나타냅니다. 누적 회생 과부하율의 값이 100%에 이르면 회생 과부하 알람(AL-23)이 발생합니다.

0x2607	1 회전 내 데이터 SingleTurn Data						ALL	
	변수형식	설정범위	초기값	단위	접근성	PDO 할당	변경속성	저장
	UDINT	-	-	pulse	RO	Yes	-	No

모터 1 회전 내 데이터를 나타냅니다. 표시되는 값은 0 ~ (엔코더 해상도-1) 입니다.

0x2608	모터 기계각 Mechanical Angle						ALL	
	변수형식	설정범위	초기값	단위	접근성	PDO 할당	변경속성	저장
	UINT	-	-	0.1deg	RO	Yes	-	No

모터 1 회전 내 데이터를 0.0~359.9 의 범위로 나타냅니다.

0x2609	모터 전기각 Electrical Angle						ALL
	변수형식	설정범위	초기값	단위	접근성	PDO 할당	변경속성
INT	-	-	0.1deg	RO	Yes	-	No

모터의 전기각을 -180.0~180.0 의 범위로 나타냅니다.

0x260A	다회전 데이터 MultiTurn Data						ALL
	변수형식	설정범위	초기값	단위	접근성	PDO 할당	변경속성
DINT	-	-	rev.	RO	Yes	-	No

멀티턴 엔코더의 다회전 데이터를 나타냅니다.

0x260B	드라이브 내부 온도 1 Drive Temperature 1						ALL
	변수형식	설정범위	초기값	단위	접근성	PDO 할당	변경속성
INT	-	-	°C	RO	No	-	No

드라이브 파워보드에 내장된 온도센서를 통해 측정된 온도입니다. 측정값이 95 도 이상인 경우 드라이브 과열알람 1(AL-22)을 발생시킵니다.

0x260C	드라이브 내부 온도 2 Drive Temperature 2						ALL
	변수형식	설정범위	초기값	단위	접근성	PDO 할당	변경속성
INT	-	-	°C	RO	No	-	No

드라이브 제어보드에 내장된 온도센서를 통해 측정된 온도를 나타냅니다. 측정된 온도가 90 도 이상인 경우 드라이브 과열알람 2(AL-25)를 발생시킵니다.

0x260D	엔코더 내부 온도 Encoder Temperature						ALL
	변수형식	설정범위	초기값	단위	접근성	PDO 할당	변경속성
INT	-	-	°C	RO	No	-	No

당사에서 공급하는 시리얼 엔코더(엔코더 형식(0x2001)의 설정값이 3,4,5,6 인 경우에 내장된 온도센서를 통해 측정된 온도를 나타냅니다. 측정된 온도가 90 도 이상인 경우 엔코더 과열알람(AL-26)을 발생시킵니다.

0x260E	모터 정격 속도 Motor Rated Speed						ALL
	변수형식	설정범위	초기값	단위	접근성	PDO 할당	변경속성
UINT	-	-	rpm	RO	No	-	No

구동하는 모터의 정격 속도를 나타냅니다.

0x260F	모터 최대 속도 Motor Maximum Speed						ALL
	변수형식	설정범위	초기값	단위	접근성	PDO 할당	변경속성
UINT	-	-	rpm	RO	No	-	No

구동하는 모터의 최대 속도를 나타냅니다.

0x2610	드라이브 정격 전류 Drive Rated Current						ALL
	변수형식	설정범위	초기값	단위	접근성	PDO 할당	변경속성
UINT	-	-	0.1A	RO	No	-	No

드라이브의 정격 전류를 나타냅니다.

0x2611	FPGA 버전 FPGA Version						ALL
	변수형식	설정범위	초기값	단위	접근성	PDO 할당	변경속성
STRING	-	-	-	RO	No	-	No

드라이브 내부의 FPGA 의 버전을 나타냅니다.

0x2612	홀 신호 표시 Hall Signal Display						ALL
	변수형식	설정범위	초기값	단위	접근성	PDO 할당	변경속성
UINT	-	-	-	RO	No	-	No

엔코더(혹은 모터)에 장착된 홀 신호를 나타냅니다. 홀 센서 신호의 연결 상태를 확인하거나 모터의 U/V/W 위상과 홀 신호의 방향을 비교하는데 사용할 수 있습니다.

정방향으로 이동 시 5→4→6→2→3→1 의 신호값이 반복되며 역방향의 경우는 1→3→2→6→4→5 의 신호값이 반복됩니다.

비트	설정내용
0	W상 홀 신호
1	V상 홀 신호
2	U상 홀 신호

0x2613	부트로더 버전 Bootloader Version						ALL
	변수형식	설정범위	초기값	단위	접근성	PDO 할당	변경속성
STRING	-	-	-	RO	No	-	No

드라이브 부트로더의 버전을 나타냅니다.

0x2614	경고 코드 Warning Code						ALL
	변수형식	설정범위	초기값	단위	접근성	PDO 할당	변경속성
UINT	-	-	-	RO	Yes	-	No

드라이브에 발생한 경고 코드를 나타냅니다.

0x2615	아날로그 입력 채널 1 값 Analog Input Channel 1 Value						ALL
	변수형식	설정범위	초기값	단위	접근성	PDO 할당	변경속성
INT	-	-	mV	RO	No	-	No

아날로그 입력 채널 1 에 입력되는 전압을 mV 의 단위로 나타냅니다.

0x2619	실효(RMS) 부하율 RMS Operation Overload						ALL
	변수형식	설정범위	초기값	단위	접근성	PDO 할당	변경속성
INT	-	-	0.1%	RO	No	-	No

최근 15 초 동안의 실효(RMS) 부하율을 0.1%의 단위로 표시합니다.

15 초 동안의 운전사이클 안에서 실효(RMS) 부하율과 정격 토크를 비교해서 실효(RMS) 부하율이 드라이브 정격 토크 이내에 있는지를 확인합니다. 실효(RMS) 부하율이 정격 토크보다 클 경우 드라이브 및 모터 선정을 재확인해 주십시오.

● Procedure and Alarm History (0x2700~)

0x2700	프로시저 명령 코드 Procedure Command Code						ALL
	변수형식	설정범위	초기값	단위	접근성	PDO 할당	변경속성
UINT	0 to 0xFFFF	0	-	RW	No	-	No

아래와 같은 프로시저 명령코드 및 명령인자에 의해 여러가지 프로시저를 실행할 수 있습니다. 명령코드가 입력될 때의 명령인자를 참조하므로 명령인자를 명령코드 입력전에 미리 올바른 값을 입력하여야 합니다.

명령 코드	명령 인자	실행 프로시저
매뉴얼 조그 (0x0001)	1	서보 온
	2	서보 오프
	3	정(+)방향 운전(0x2300)
	4	역(-)방향 운전(0x2300)
	5	0속도 정지
프로그램 조그 (0x0002)	1	서보 온
	2	서보 오프
	3	운전 시작
	4	0속도 정지(서보 온 유지)
서보 알람 이력 초기화(0x0003)	1	
오프라인 오토튜닝 (0x0004)	1	오토 튜닝 시작
인덱스 펄스 찾기 (0x0005)	1	서보 온
	2	서보 오프
	3	정(+)방향 찾기(0x230C)
	4	역(-)방향 찾기(0x230C)
	5	0속도 정지
절대치 엔코더 리셋 (0x0006)	1	절대치 엔코더 리셋
순시 최대 운전 과부하 리셋 (0x0007)	1	순시 최대 운전 과부하(0x2604)의 값을 리셋
상전류 옵셋 조정 (0x0008)	1	상전류 옵셋 조정 (U/V/W상 옵셋이 0x2015~0x2017에 각각 저장됨. 옵셋이 비정상적으로

		너무 클 때 AL-15 발생함)
소프트웨어 리셋 (0x0009)	1	소프트웨어 리셋
커뮤테이션 (0x000A)	1	커뮤테이션 수행
LSMMT 센서 입력 (0x0013)	2	좌측 센서 입력 레벨 측정시작
	3	우측 센서 입력 레벨 측정시작
	5	좌측 센서 입력 레벨 측정종료
	6	우측 센서 입력 레벨 측정종료

0x2701	프로시저 명령 인자 Procedure Command Argument						ALL	
	변수형식	설정범위	초기값	단위	접근성	PDO 할당	변경속성	저장
	UINT	0 to 0xFFFF	0	-	RW	No	-	No

0x2702	서보 알람 이력 Servo Alarm History							ALL
	SubIndex 0		항목의 개수					
변수형식	설정범위	초기값	단위	접근성	PDO 할당	변경속성	저장	
STRING	-	16	-	RO	No	-	No	
SubIndex 1		알람 코드 1(가장 최근)						
변수형식	설정범위	초기값	단위	접근성	PDO 할당	변경속성	저장	
STRING	-	-	-	RO	No	-	No	
SubIndex 2		알람 코드 2						
변수형식	설정범위	초기값	단위	접근성	PDO 할당	변경속성	저장	
STRING	-	-	-	RO	No	-	No	
SubIndex 3		알람 코드 3						
변수형식	설정범위	초기값	단위	접근성	PDO 할당	변경속성	저장	
STRING	-	-	-	RO	No	-	No	
SubIndex 4		알람 코드 4						
변수형식	설정범위	초기값	단위	접근성	PDO 할당	변경속성	저장	
STRING	-	-	-	RO	No	-	No	
SubIndex 5		알람 코드 5						
변수형식	설정범위	초기값	단위	접근성	PDO 할당	변경속성	저장	
STRING	-	-	-	RO	No	-	No	
SubIndex 6		알람 코드 6						
변수형식	설정범위	초기값	단위	접근성	PDO 할당	변경속성	저장	
STRING	-	-	-	RO	No	-	No	

SubIndex 7		알람 코드 7					
변수형식	설정범위	초기값	단위	접근성	PDO할당	변경속성	저장
STRING	-	-	-	RO	No	-	No
SubIndex 8		알람 코드 8					
변수형식	설정범위	초기값	단위	접근성	PDO할당	변경속성	저장
STRING	-	-	-	RO	No	-	No
SubIndex 9		알람 코드 9					
변수형식	설정범위	초기값	단위	접근성	PDO할당	변경속성	저장
STRING	-	-	-	RO	No	-	No
SubIndex 10		알람 코드 10					
변수형식	설정범위	초기값	단위	접근성	PDO할당	변경속성	저장
STRING	-	-	-	RO	No	-	No
SubIndex 11		알람 코드 11					
변수형식	설정범위	초기값	단위	접근성	PDO할당	변경속성	저장
STRING	-	-	-	RO	No	-	No
SubIndex 12		알람 코드 12					
변수형식	설정범위	초기값	단위	접근성	PDO할당	변경속성	저장
STRING	-	-	-	RO	No	-	No
SubIndex 13		알람 코드 13					
변수형식	설정범위	초기값	단위	접근성	PDO할당	변경속성	저장
STRING	-	-	-	RO	No	-	No
SubIndex 14		알람 코드 14					
변수형식	설정범위	초기값	단위	접근성	PDO할당	변경속성	저장
STRING	-	-	-	RO	No	-	No
SubIndex 15		알람 코드 15					
변수형식	설정범위	초기값	단위	접근성	PDO할당	변경속성	저장
STRING	-	-	-	RO	No	-	No
SubIndex 16		알람 코드 16(가장 오래된)					
변수형식	설정범위	초기값	단위	접근성	PDO할당	변경속성	저장
STRING	-	-	-	RO	No	-	No

드라이브에서 발생한 서보 알람의 이력을 나타냅니다. 최근 발생한 서보 알람을 최대 16 개까지 저장합니다. 서보 인덱스 1 번이 가장 최근에 발생한 알람을, 16 번이 가장 이전에 발생한 알람을 나타냅니다. 서보 알람 이력은 프로시저 명령을 통해 초기화 할 수 있습니다.

● Third Party Motor Support(0x2800~)

당사에서 공급하는 모터 외의 third party 에서 공급하는 모터를 당사의 드라이브를 통하여 구동하기 위해 다음과 같은 모터 파라미터를 공급합니다. 적절한 파라미터를 입력하여야 구동이 가능하며, 이 경우에도 당사에서는 당사드라이브와 third party 모터의 조합에 대하여 어떠한 테스트도 하지 않았으며 모터의 특성에 대한 어떠한 보증도 하지 않습니다.

0x2800	3 rd party 모터 타입 [Third Party Motor] Type						ALL
	변수형식	설정범위	초기값	단위	접근성	PDO 할당	변경속성
UINT	0 to 1	0	-	RW	No	전원재투입	Yes

모터의 종류를 설정합니다.

설정값	설정내용
0	Rotary 모터
1	Linear 모터

0x2801	3 rd party 모터 극수 [Third Party Motor] Number of Poles						ALL
	변수형식	설정범위	초기값	단위	접근성	PDO 할당	변경속성
UINT	2 to 1000	8	-	RW	No	전원재투입	Yes

모터의 극수를 설정합니다. 리니어 모터의 경우는 2로 설정하여 주십시오.

0x2802	3 rd party 모터 정격 전류 [Third Party Motor] Rated Current						ALL
	변수형식	설정범위	초기값	단위	접근성	PDO 할당	변경속성
FP32	-	2.89	Arms	RW	No	전원재투입	Yes

모터의 정격 전류를 설정합니다.

0x2803	3 rd party 모터 최대 전류 [Third Party Motor] Maximum Current						ALL
	변수형식	설정범위	초기값	단위	접근성	PDO 할당	변경속성
FP32	-	8.67	Arms	RW	No	전원재투입	Yes

모터의 최대 전류를 설정합니다.

0x2804	3 rd party 모터 정격 속도 [Third Party Motor] Rated Speed						ALL
	변수형식	설정범위	초기값	단위	접근성	PDO 할당	변경속성
UINT	1 to 60000	3000	rpm	RW	No	전원재투입	Yes

모터의 정격속도를 설정합니다. 리니어 모터의 경우는 단위가 mm/s 입니다.

0x2805	3 rd party 모터 최대 속도 [Third Party Motor] Maximum Speed						ALL
	변수형식	설정범위	초기값	단위	접근성	PDO 할당	변경속성
UINT	1 to 60000	5000	rpm	RW	No	전원재투입	Yes

모터의 최대속도를 설정합니다. 리니어 모터의 경우는 단위가 mm/s 입니다.

0x2806	3 rd party 모터 관성 [Third Party Motor] Inertia						ALL
	변수형식	설정범위	초기값	단위	접근성	PDO 할당	변경속성
FP32	-	0.321	Kg.m ² . 10 ⁻⁴	RW	No	전원재투입	Yes

모터의 관성을 설정합니다. 리니어 모터의 경우는 이동자의 무게를 설정합니다. 이때 단위는 Kg 입니다.

0x2807	3 rd party 모터 토크 상수 [Third Party Motor] Torque Constant						ALL
	변수형식	설정범위	초기값	단위	접근성	PDO 할당	변경속성
FP32	-	0.46	Nm/A	RW	No	전원재투입	Yes

모터의 토크 상수를 설정합니다. 리니어 모터의 경우는 힘상수(Force Constant)를 설정합니다. 이때 단위는 N/A 입니다.

0x2808	3 rd party 모터 상 저항 [Third Party Motor] Phase Resistance						ALL
변수형식	설정범위	초기값	단위	접근성	PDO 할당	변경속성	저장
FP32	-	0.82	ohm	RW	No	전원재투입	Yes

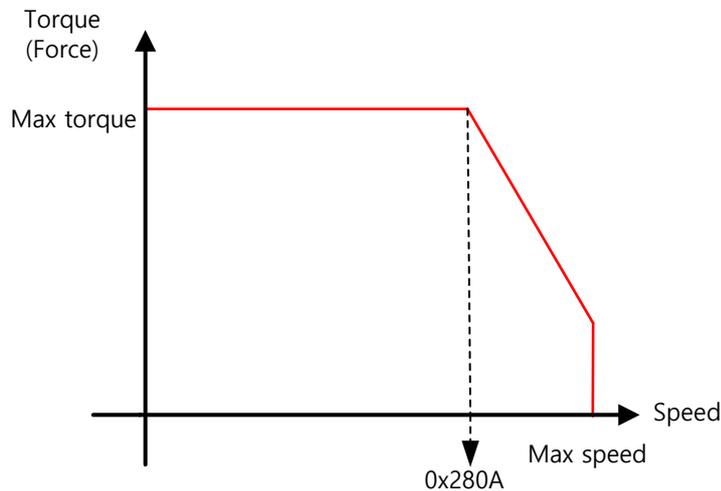
모터의 상 저항(=선간 저항÷2)을 설정합니다.

0x2809	3 rd party 모터 상 인덕턴스 [Third Party Motor] Phase Inductance						ALL
변수형식	설정범위	초기값	단위	접근성	PDO 할당	변경속성	저장
FP32	0 to 1000	3.66	mH	RW	No	전원재투입	Yes

모터의 상 인덕턴스(=선간 인덕턴스÷2)를 설정합니다.

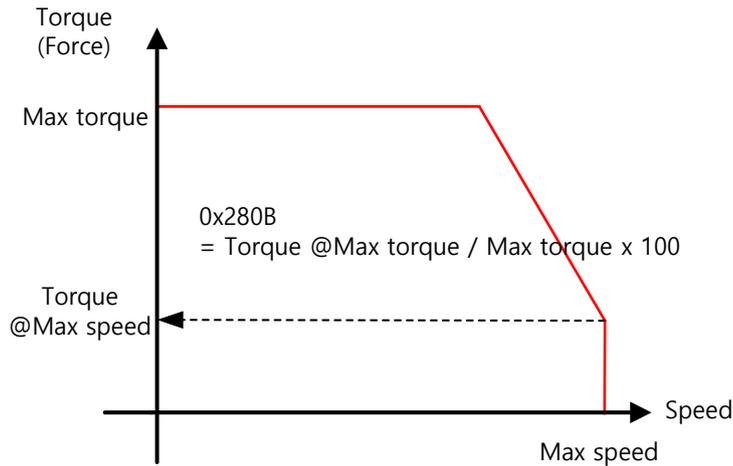
0x280A	3 rd party 모터 TN 곡선 데이터 1 [Third Party Motor] TN Curve Data 1						ALL
변수형식	설정범위	초기값	단위	접근성	PDO 할당	변경속성	저장
UINT	1 to 60000	3000	rpm	RW	No	전원재투입	Yes

모터의 속도/토크 곡선의 데이터를 설정합니다. 최대 토크(리니어모터의 경우는 최대 추력)가 출력되는 최대 속도를 입력합니다. 리니어 모터의 경우 단위가 mm/s 입니다.



0x280B	3 rd party 모터 TN 곡선 데이터 2 [Third Party Motor] TN Curve Data 2						ALL
	변수형식	설정범위	초기값	단위	접근성	PDO 할당	변경속성
FP32	-	100.0	%	RW	No	전원재투입	Yes

모터의 속도/토크 곡선의 데이터를 설정합니다. 최대 속도에서 출력 가능한 토크(리니어모터의 경우는 추력)를 최대 토크를 기준으로 백분율로 입력합니다.



0x280C	3 rd party 모터 홀 오프셋 [Third Party Motor] Hall Offset						ALL
	변수형식	설정범위	초기값	단위	접근성	PDO 할당	변경속성
UINT	0 to 360	0	deg	RW	No	전원재투입	Yes

모터의 초기각을 위해 취부되어 있는 홀센서의 오프셋은 제조사마다 다를 수 있습니다. 이 경우 홀센서의 오프셋을 확인하여 반드시 설정하여야 합니다.

11.3 CiA402 Objects

0x603F	에러 코드 Error Code						ALL
변수형식	설정범위	초기값	단위	접근성	PDO 할당	변경속성	저장
UINT	-	0	-	RO	Yes	-	No

Moving Magnet Drive 에서 마지막에 발생한 알람 코드(HEX 값)를 표시합니다.

0x6040	컨트롤 워드 Controlword						ALL
변수형식	설정범위	초기값	단위	접근성	PDO 할당	변경속성	저장
UINT	0 to 0xFFFF	0	-	RW	Yes	항상	No

드라이브의 상태 및 운전모드 및 제조업체 특정 옵션을 제어하기 위한 비트로 구성되어 있습니다.

비트	기능	설명
0	Switch on	아래 비트 0 to 3 상세 설명 확인
1	Enable Voltage	
2	Quick stop	
3	Enable operation	
4 to 6	운전모드별 설정	아래 비트 4 to 9 상세 설명 확인
7	Fault 리셋	0→1: 알람/워닝 리셋
8	Halt	아래 비트 4 to 9 상세 설명 확인
9	운전모드별 설정	
10	-	-
11 to 15	-	-

< 비트 0 to 3 상세 설명 >

- 비트 0 to 3: 드라이브 상태 제어

명 령	Controlword 비트			
	비트3	비트2	비트 1	비트 0
Shutdown	-	1	1	0
Switch on	0	1	1	1
Switch on + Enable operation	1	1	1	1
Disable voltage	-	-	0	-
Quick stop	-	0	1	-
Disable operation	0	1	1	1

Enable operation	1	1	1	1
------------------	---	---	---	---

< 비트 4 to 9 상세 설명 >

- 비트 4, 5, 6, 8 and 9: CSP, CSV, CST 모드 운전 시

비트	기능	값	내용
4	-	0	-
5	-	0	-
6	-	0	-
8	Halt	0	운전을 계속 수행합니다.
		1	Halt 옵션 코드에 따라 운전을 중지합니다.(0x605D)
9	-	0	-

- 비트 4, 5 and 9: PP 모드 운전 시

비트 9	비트 5	비트 4	내용
0	0	0 → 1	현재위치로 운전이 완료되면 다음 위치로 운전합니다.
-	1	0 → 1	즉시 다음 위치로 운전 합니다.
1	0	0 → 1	현대 셋 포지션에서 프로파일 속도와 위치로 운전하고 다음 위치가 적용됩니다.

- 비트 6 and 8: PP 모드 운전 시

비트	기능	값	내용
6	Abs/rel	0	목표 위치를 절대값으로 설정합니다.
		1	목표 위치를 상대값으로 설정합니다.
8	Halt	0	운전을 실행하거나 계속 운전합니다.
		1	Halt 옵션 코드에 따라 운전을 중지합니다.(0x605D)

- 비트 4, 5, 6, 8 and 9: PV, PT 모드 운전 시

비트	기능	값	내용
4	-	0	Reserved
5	-	0	Reserved
6	-	0	Reserved
8	Halt	0	운전을 계속 수행합니다.
		1	Halt 옵션 코드에 따라 운전을 중지합니다.(0x605D)
9	-	0	Reserved

- 비트 4, 5, 6, 8 and 9: HM 모드 운전 시

비트	기능	값	내용
4	Homing 시작	0	Homing 운전을 수행하지 않습니다.
		1	Homing 운전을 수행하거나 수행 중입니다.
5	-	0	-
6	-	0	-
8	Halt	0	비트 4 명령을 수행
		1	Halt 옵션 코드에 따라 운전을 중지합니다.(0x605D)
9	-	0	Reserved

0x6041	스테이터스 워드 Statusword						ALL
	변수형식	설정범위	초기값	단위	접근성	PDO 할당	변경속성
UINT	-	-	-	RO	Yes	-	No

Statusword 는 드라이브의 현재상태를 표시합니다. 드라이브와 운전 모드에 따른 상태를 표시하기 위한 비트로 구성되어 있습니다.

비트	기능	설명
0	Ready to switch on	아래 비트 0 to 7 상세 설명 확인
1	Switched on	
2	Operation enabled	
3	Fault	
4	Voltage enabled	
5	Quick stop	
6	Switch on disabled	
7	Warning	
8	-	Reserved
9	Remote	Controlword (0x6040)로 처리
10	Operation mode specific	아래 비트 10,12,13 상세 설명 확인
11	Internal limit active	아래 비트 11 상세 설명 확인
12 to 13	Operation mode specific	아래 비트 10,12,13 상세 설명 확인
14	ABS position valid	아래 비트 14 상세 설명 확인
15	-	Reserved

< 비트 0 to 7 상세 설명 >

- 비트 0 to 7: for the current state of the drive

비트 7	비트 6	비트 5	비트 4	비트 3	비트 2	비트 1	비트 0	Drive State
-	0	-	-	0	0	0	0	Not ready to switch on
-	1	-	-	0	0	0	0	Switch on disabled
-	0	1	-	0	0	0	1	Ready to switch on
-	0	1	-	0	0	1	1	Switched on
-	0	1	-	0	1	1	1	Operation enabled
-	0	0	-	0	1	1	1	Quick stop active
-	0	-	-	1	1	1	1	Fault reaction active
-	0	-	-	1	0	0	0	Fault
-	-	-	1	-	-	-	-	Main Power On
1	-	-	-	-	-	-	-	Warning is occurred

- 비트 10, 12 and 13: CSP, CSV 모드 운전 시

비트	상 태	값	내 용
10	Target reached	0	목표(position/velocity)에 도달하지 못함
		1	목표(position/velocity)에 도달
12	-	0	-
13	Following error	0	No following error (Csv/Torque Mode에서는 항상 0)
		1	Following error

- 비트 10, 12 and 13: PP 모드 운전 시

비트	상 태	값	내 용
10	Target reached	0	Halt (0x6040.8) = 0: 목표 위치에 도달하지 못했음 Halt (0x6040.8) = 1: 감속
		1	Halt (0x6040.8) = 0: 목표 위치에 도달 Halt (0x6040.8) = 1: 속도가 0
12	Set-point acknowledge	0	이전 설정 포인트를 준비하고 새로운 설정 포인트를 대기
		1	이전 설정 포인트에서 새로운 설정 포인트로 변경되었음.
13	Following error	0	No following error
		1	Following error

- 비트 10, 12 and 13: PV 모드 운전 시

비트	상 태	값	내 용
10	Target reached	0	Halt (0x6040.8) = 0: 목표 속도에 도달하지 못했음 Halt (0x6040.8) = 1: 감속
		1	Halt (0x6040.8) = 0: 목표 속도에 도달 Halt (0x6040.8) = 1: 속도가 0
12	ZeroSpeed	0	영속도 상태가 아님
		1	영속도 상태
13	-	0	-

- 비트 10, 12 and 13: Homing 모드 운전 시

비트 13	비트 12	비트 10	내 용
Homing error	Homing attained	Target reached	
0	0	0	Homing 중
0	0	1	Homing 중단 또는 시작되지 않음
0	1	0	Homing 운전 수행했으나 목표에 도달하지 않음
0	1	1	Homing 완료
1	0	0	Homing 에러 발생, 속도는 0이 아님
1	0	1	Homing 에러 발생, 속도는 0

< 비트 11 상세 설명 >

- 비트 11: 내부 제한 사용

비트	상 태	값	내 용
11	Internal Limit Active	0	소프트웨어 위치 제한상태 아님 또는 소프트웨어 위치제한 기능(0x2400) 사용하지 않음
		1	소프트웨어 위치 제한상태

< 비트 14 상세 설명 >

- 비트 14: 절대 위치 유효

비트	상 태	값	내 용
14	ABS Position Valid	0	원점 복귀 완료 전 또는 엔코더 관련 알람 발생
		1	원점 복귀 완료 (EtherCAT통신 연결된 상태에서 적용됨)

0x605A	Quick Stop Option Code						ALL
변수형식	설정범위	초기값	단위	접근성	PDO 할당	변경속성	저장
INT	0 to 4	2	-	RW	No	항상	Yes

Quick Stop 옵션코드를 설정합니다.

설정값	설명
0	사용안함(transit into Switch On Disabled).
1 or 2	Quick stop 감속(0x6085) 설정에 따라 천천히 감속하여 정지합니다. (Switch On Disabled)
3	토크 제한값으로 정지(Switch On Disabled)

0x605B	Shutdown Option Code						ALL
변수형식	설정범위	초기값	단위	접근성	PDO 할당	변경속성	저장
INT	0 to 1	0	-	RW	No	항상	Yes

Moving Magnet Drive Shutdown(Operation Enable state ->Ready to Switch On state) 시의 동작을 설정합니다.

설정값	설명
0	사용 안함
1	감속정지, Switch On Disabled상태로 이동, Ready 상태

0x605C	Disable Operation Option Code						ALL
변수형식	설정범위	초기값	단위	접근성	PDO 할당	변경속성	저장
INT	0 to 1	1	-	RW	No	항상	Yes

Disable Operation 상태(Operation Enable state → Switched On state) 옵션코드를 설정합니다.

설정값	설명
0	드라이브 기능 사용안함
1	감속정지, Switch On Disabled상태로 이동, Ready 상태아님.

0x605D	Halt Option Code						ALL
변수형식	설정범위	초기값	단위	접근성	PDO 할당	변경속성	저장
INT	0 to 4	0	-	RW	No	항상	Yes

Halt 옵션 코드는 Operation Enable state 에서 Switched On state 로 이동할 때 동작 방법을 설정합니다.

설정값	설명
1	감속정지, Operation Enabled 상태
2	Quick stop 감속 시간으로 감속정지, Operation Enabled 상태
3	토크 제한으로 감속정지, Operation Enabled 상태

0x605E	Fault Reaction Option Code						ALL
변수형식	설정범위	초기값	단위	접근성	PDO 할당	변경속성	저장
INT	0	0	-	RW	No	항상	Yes

드라이브 시스템 보호를 위한 Fault 동작시 동작 방법을 설정합니다.

설정값	설명
0	Moving Magnet Drive 기능 사용안함. 모터는 프리런 상태 유지함.

0x6060	운전모드 Modes of Operation						ALL
	변수형식	설정범위	초기값	단위	접근성	PDO 할당	변경속성
SINT	0 to 10	0	-	RW	Yes	항상	No

Moving Magnet Drive 의 운전모드를 설정하며 전원 투입 후 마스터에서 운전모드를 설정합니다.

본 드라이브는 다음과 같은 운전모드를 제공합니다.

설정값	명칭	내 용
0	-	모드 할당 안됨
1	PP	Profile Position 모드
2	-	Reserved
3	PV	Profile Velocity 모드
4	PT	Profile Torque 모드
6	HM	Homing 모드
7	-	Reserved
8	CSP	Cyclic Synchronous Position 모드
9	CSV	Cyclic Synchronous Velocity 모드
10	CST	Cyclic Synchronous Torque 모드
Other	-	Reserved

0x6061	운전모드 표시 Modes of Operation Display						ALL
	변수형식	설정범위	초기값	단위	접근성	PDO 할당	변경속성
SINT	-	-	-	RO	Yes	-	No

현재 드라이브의 운전모드를 표시합니다.

0x6062	요구 위치값 Position Demand Value						ALL
	변수형식	설정범위	초기값	단위	접근성	PDO 할당	변경속성
DINT	-	-	UU	RO	Yes	-	No

사용자가 설정한 위치 단위(UU)로 요구되는 위치값을 표시합니다.

0x6063	내부 실제 위치값 Position Actual Internal Value						ALL
	변수형식	설정범위	초기값	단위	접근성	PDO 할당	변경속성
DINT	-	-	pulse	RO	Yes	-	No

엔코더 펄스 단위로 내부 실제 위치값을 표시합니다.

0x6064	실제 위치값 Position Actual Value						ALL
	변수형식	설정범위	초기값	단위	접근성	PDO 할당	변경속성
DINT	-	-	UU	RO	Yes	-	No

사용자에 의해 정의된 위치 단위(UU)로 실제 위치값을 표시합니다.

0x6065	위치 오차 범위 Following Error Window						ALL
	변수형식	설정범위	초기값	단위	접근성	PDO 할당	변경속성
UDINT	0 to 0x3FFFFFFF	600000	UU	RW	No	항상	Yes

Following Error(Statusword, 0x6041.13)를 체크하기 위한 위치 오차 범위를 설정합니다.

0x6066	위치 오차 초과시간 Following Error Timeout						ALL
	변수형식	설정범위	초기값	단위	접근성	PDO 할당	변경속성
UINT	0 to 65535	0	ms	RW	No	항상	Yes

Following Error(Statusword, 0x6041.13)를 체크할 때의 초과시간을 설정합니다.

0x6067	위치 도달범위 Position Window						ALL
	변수형식	설정범위	초기값	단위	접근성	PDO 할당	변경속성
UDINT	0 to 0x3FFFFFFF	100	UU	RW	No	항상	Yes

목표에 대한 위치 도달범위를 설정합니다. 위치 도달범위(0x6067)에 위치 도달시간(0x6068) 동안 유지하게 되면 Statusword 의 Bit10(0x6041.10)을 1 로 Set 합니다.

0x6068	위치도달시간 Position Window Time						ALL
	변수형식	설정범위	초기값	단위	접근성	PDO 할당	변경속성
UINT	0 to 65535	0	ms	RW	No	항상	Yes

목표 위치에 대한 위치 도달 시간을 설정합니다. 위치 도달범위(0x6067)에 위치 도달시간(0x6068) 동안 유지하게 되면 Statusword 의 Bit10(0x6041.10)을 1 로 Set 합니다.

0x606B	요구 속도값 Velocity Demand Value						ALL
	변수형식	설정범위	초기값	단위	접근성	PDO 할당	변경속성
DINT	-	-	UU/s	RO	Yes	-	No

위치제어기의 출력 속도 또는 속도 제어기에 입력되는 명령 속도를 표시합니다.

0x606C	실제 속도값 Velocity Actual Value						ALL
	변수형식	설정범위	초기값	단위	접근성	PDO 할당	변경속성
DINT	-	-	UU/s	RO	Yes	-	No

사용자에 의해 정의된 위치 단위의 실제 속도값을 표시합니다.

0x606D	속도 도달범위 Velocity Window						ALL
	변수형식	설정범위	초기값	단위	접근성	PDO 할당	변경속성
UINT	0 to 65535	20000	UU/s	RW	No	항상	Yes

속도 도달범위를 설정합니다. 목표 속도와 실제 속도의 오차가 속도 도달범위(0x606D) 이내에서 속도 도달시간(0x606E) 동안 유지하게 되면 Statusword 의 Bit10(0x6041.10)을 1 로 Set 합니다.

0x606E	속도 도달시간 Velocity Window Time						ALL	
	변수형식	설정범위	초기값	단위	접근성	PDO 할당	변경속성	저장
	UINT	0 to 65535	0	ms	RW	No	항상	Yes

속도 도달시간을 설정합니다. 목표 속도와 실제 속도의 오차가 속도 도달범위(0x606D) 이내에서 속도 도달시간(0x606E) 동안 유지하게 되면 Statusword의 Bit10(0x6041.10)을 1로 Set 합니다.

0x6071	목표 토크 Target Torque						ALL	
	변수형식	설정범위	초기값	단위	접근성	PDO 할당	변경속성	저장
	INT	-5000 to 5000	0	0.1%	RW	Yes	항상	No

토크 제어 시 목표 토크를 모터 정격토크의 0.1%단위로 설정합니다.

0x6072	최대 토크 Maximum Torque						ALL	
	변수형식	설정범위	초기값	단위	접근성	PDO 할당	변경속성	저장
	UINT	0 to 5000	3000	0.1%	RW	Yes	항상	No

모터가 출력할 최대 토크를 모터 정격토크의 0.1%단위로 설정합니다.

0x6074	요구 토크값 Torque Demand Value						ALL	
	변수형식	설정범위	초기값	단위	접근성	PDO 할당	변경속성	저장
	INT	-	-	0.1%	RO	Yes	-	No

현재 요구 토크값을 모터 정격토크의 0.1%단위로 표시합니다.

0x6076	모터 정격 토크 Motor Rated Torque						ALL	
	변수형식	설정범위	초기값	단위	접근성	PDO 할당	변경속성	저장
	UDINT	-	-	mNm	RO	No	-	No

설정된 모터의 정격 토크값을 mNm 단위로 표시합니다.

0x6077	실제 토크값 Torque Actual Value						ALL
	변수형식	설정범위	초기값	단위	접근성	PDO 할당	변경속성
INT	-	-	0.1%	RO	Yes	-	No

드라이브에서 발생되고 있는 실제 토크값을 정격토크의 0.1%단위로 표시합니다.

0x6078	실제 토크값 Current Actual Value						ALL
	변수형식	설정범위	초기값	단위	접근성	PDO 할당	변경속성
INT	-	-	0.1%	RO	Yes	-	No

드라이브에서 발생되고 있는 실제 토크값을 정격토크의 0.1%단위로 표시합니다. 실제 토크값[0x6077]과 동일한 값이 표시됩니다.

0x6079	DC-Link 전압 DC Link Circuit Voltage						ALL
	변수형식	설정범위	초기값	단위	접근성	PDO 할당	변경속성
UINT	-	-	0.1V	RO	Yes	-	No

주전원 입력에 의한 DC-Link 전압을 0.1V의 단위로 표시합니다..

0x607A	목표 위치 Target Position						ALL
	변수형식	설정범위	초기값	단위	접근성	PDO 할당	변경속성
DINT	-2147483648 to 2147483647	0	UU	RW	Yes	항상	No

PP(Profile Position) 모드 및 CSP(Cyclic Synchronous Position) 모드에서의 목표 위치를 설정합니다.

PP 모드에서는 Controlword의 Bit4(0x6040.4) 설정에 따라 절대좌표 혹은 상대좌표로 사용되며 CSP 모드에서는 항상 절대값으로 사용됩니다.

0x607C	Home 오프셋 Home Offset						ALL
	변수형식	설정범위	초기값	단위	접근성	PDO 할당	변경속성
DINT	-536870912 to 536870911	0	UU	RW	No	항상	Yes

절대치 엔코더 또는 절대값 외부 스케일 원점과 실제 위치 값(Position actual value, 0x6064)의 제로 위치와의 오프셋 값을 설정합니다.

- 증분형 엔코더

Home 위치를 찾았거나 Home 위치에 있는 경우 Home 오프셋 값만큼 이동한 위치가 영점위치가 됩니다.

- 절대치 엔코더

절대치 엔코더가 연결되어 있는 경우 Home 오프셋 값은 절대 위치(실제 위치값)에 더해집니다.

0x607D	소프트웨어 위치 제한 Software Position Limit						
	SubIndex 0		항목의 개수(Number of entries)				
변수형식	설정범위	초기값	단위	접근성	PDO 할당	변경속성	저장
USINT	-	2	-	RO	No	-	No
SubIndex 1		최소 위치 제한값(Min position limit)					
변수형식	설정범위	초기값	단위	접근성	PDO 할당	변경속성	저장
DINT	-1073741824 to 1073741823	-2000000000	UU	RW	No	항상	Yes
SubIndex 2		최대 위치 제한값(Max position limit)					
변수형식	설정범위	초기값	단위	접근성	PDO 할당	변경속성	저장
DINT	-1073741824 to 1073741823	2000000000	UU	RW	No	항상	Yes

소프트웨어 위치 제한값을 설정합니다. 요구 위치값(0x6062)과 실제 위치값(0x6064)의 범위가 제한되며 설정값에 대해 새로운 목표 위치를 매 사이클 확인합니다.

최소 소프트웨어 리미트 값은 역회전측, 최대 소프트웨어 리미트 값은 정회전측의 제한값입니다.

0x607F	최대 프로파일 속도 Max Profile Velocity						ALL
	변수형식	설정범위	초기값	단위	접근성	PDO 할당	변경속성
UDINT	0 to 0x7FFFFFFF	0x7FFFFFFF	UU/s	RW	Yes	항상	Yes

PP 모드 운전 시 최대 프로파일 속도를 설정합니다.

0x6080	최대 모터 속도 Max Motor Speed						ALL
	변수형식	설정범위	초기값	단위	접근성	PDO 할당	변경속성
UDINT	-	-	RPM	RO	Yes	항상	Yes

모터 최대 속도를 나타냅니다.

0x6081	프로파일 속도 Profile Velocity						ALL
	변수형식	설정범위	초기값	단위	접근성	PDO 할당	변경속성
UDINT	0 to 0x7FFFFFFF	200000	UU/s	RW	Yes	항상	Yes

PP 모드 운전 시 프로파일 속도를 설정합니다.

0x6083	프로파일 가속도 Profile Acceleration						ALL
	변수형식	설정범위	초기값	단위	접근성	PDO 할당	변경속성
UDINT	0 to 0x7FFFFFFF	200000	UU/s ²	RW	No	항상	Yes

PP 모드 운전 시 프로파일 가속도를 설정합니다.

0x6084	프로파일 감속도 Profile Deceleration						ALL
	변수형식	설정범위	초기값	단위	접근성	PDO 할당	변경속성
UDINT	0 to 0x7FFFFFFF	200000	UU/s ²	RW	No	항상	Yes

PP 모드 운전 시 프로파일 감속도를 설정합니다.

0x6085	Quick Stop 감속도						ALL
	Quick Stop Deceleration						
변수형식	설정범위	초기값	단위	접근성	PDO 할당	변경속성	저장
UDINT	0 to 0x7FFFFFFF	2000	UU/s ²	RW	No	항상	Yes

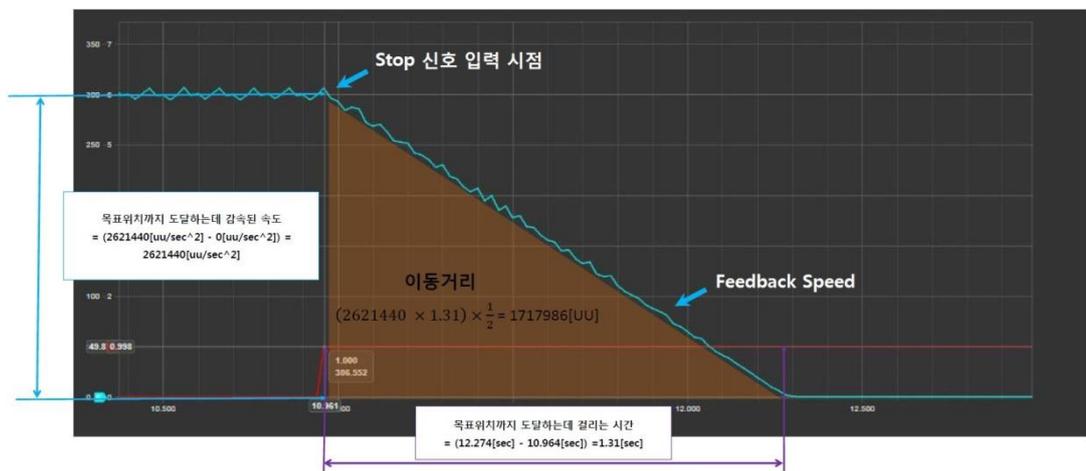
Quick stop 옵션코드(0x605A)가 2 로 설정되어있는 경우 Quick Stop 의 감속도를 사용합니다.

Quick Stop 감속도의 목표위치 계산 공식입니다.

$$Target\ Position[UU] = \frac{Velocity^2[UU^2/sec^2]}{2 \times Quick\ Stop\ Deceleration[UU/sec^2]}$$

Index0 번을 300[rpm] 구동시, 0x6085 의 값에 2000000[UU/sec²]을 입력후 Stop 신호를 입력한 경우의 목표위치값 계산식입니다.

$$Target\ Position[UU] = \frac{2621440^2}{2 \times 2000000} = 1717986[UU]$$



Target Position 은 그림의 이동거리 면적과 동일하므로 인덱스 운전모드로 300[rpm] 구동중 Stop 신호를 입력하여 약 2 초후 정지를 원하는 경우 Quick Stop 감속도 값을 다음과 같이 계산 할 수 있습니다.

$$Target\ Position = (2621440[UU/sec] \times 2[sec]) \times \frac{1}{2} = 2621440[UU]$$

$$\frac{2621440^2[UU^2/sec^2]}{2 \times 2621440[UU]} = 1310720[UU/sec^2]$$

즉, 사용자는 Quick Stop 감속도를 이용하여 원하는 위치 또는 시간을 지정하여 Stop 신호 입력시 정확하게 정지 할 수 있습니다.

0x6087	토크 기울기 Torque Slope						ALL
	변수형식	설정범위	초기값	단위	접근성	PDO 할당	변경속성
UDINT	0 to 0x7FFFFFFF	1000	0.1%/s	RW	Yes	항상	Yes

PT 모드 운전 시 토크 기울기를 설정합니다.

0x6091	기어비 Gear Ratio						
	SubIndex 0		항목의 개수(Number of entries)				
변수형식	설정범위	초기값	단위	접근성	PDO 할당	변경속성	저장
USINT	-	2	-	RO	No	-	No
SubIndex 1		Motor 회전수(Motor revolutions)					
변수형식	설정범위	초기값	단위	접근성	PDO 할당	변경속성	저장
DINT	0 to 0x40000000	1	-	RW	No	전원재투입	Yes
SubIndex 2		샤프트 회전수(Shaft revolutions)					
변수형식	설정범위	초기값	단위	접근성	PDO 할당	변경속성	저장
DINT	0 to 0x40000000	1	-	RW	No	전원재투입	Yes

자세한 내용은 『5.3 전자 기어의 설정』을 참조하십시오.

0x6098	Homing 방법 Homing Method						ALL
	변수형식	설정범위	초기값	단위	접근성	PDO 할당	변경속성
SINT	-128 to 127	34	-	RW	No	항상	Yes

Homing 방법을 설정합니다. 자세한 내용은 『4.6 Homing』을 참조하십시오.

설정값	내 용
0	사용안함
1	인덱스 펄스와 역방향 리미트 접점을 이용한 Homing.
2	인덱스 펄스와 정방향 리미트 접점을 이용한 Homing.
7 to 14	인덱스 펄스와 home 접점을 이용한 Homing.
24	8번 방법과 같음 (인덱스 펄스 이용안함)
28	12번 방법과 같음 (인덱스 펄스 이용안함)
33, 34	인덱스 펄스로 Homing.
35	현재 위치로 Homing.
-1	역방향 Stopper와 인덱스 펄스 이용하여 Homing
-2	정방향 Stopper와 인덱스 펄스 이용하여 Homing
-3	역방향 Stopper만 이용하여 Homing
-4	정방향 Stopper만 이용하여 Homing
-5	역방향으로 운전하면서 원점 스위치(HOME)에 의해서만 원점 복귀함
-6	정방향으로 운전하면서 원점 스위치(HOME)에 의해서만 원점 복귀함

0x6099	Homing 속도 Homing Speeds						
	SubIndex 0		항목의 개수(Number of entries)				
변수형식	설정범위	초기값	단위	접근성	PDO 할당	변경속성	저장
USINT	-	2	-	RO	No	-	No
SubIndex 1		스위치 탐색속도(Speed during search for switch)					
변수형식	설정범위	초기값	단위	접근성	PDO 할당	변경속성	저장
DINT	0 to 0x40000000	500000	UU/s	RW	No	항상	Yes
SubIndex 2		Zero 탐색속도(Speed during search for zero)					
변수형식	설정범위	초기값	단위	접근성	PDO 할당	변경속성	저장
DINT	0 to 0x40000000	100000	UU/s	RW	No	항상	Yes

Homing 시 운전 속도를 설정합니다.

0x609A	Homing 가속도 Homing Acceleration						ALL
	변수형식	설정범위	초기값	단위	접근성	PDO 할당	변경속성
UDINT	0 to 0x40000000	200000	UU/s ²	RW	No	항상	Yes

Homing 시 운전 가속도를 설정합니다.

0x60B0	위치 오프셋 Position Offset						ALL
	변수형식	설정범위	초기값	단위	접근성	PDO 할당	변경속성
DINT	-2147483648 to 2147483647	0	UU	RW	Yes	항상	No

CSP 모드에서 위치 명령에 더해지는 오프셋값을 설정합니다.

0x60B1	속도 오프셋 Velocity Offset						ALL
	변수형식	설정범위	초기값	단위	접근성	PDO 할당	변경속성
DINT	-2147483648 to 2147483647	0	UU/s	RW	Yes	항상	No

CSP 모드에서는 속도 피드 포워드 값에 해당합니다.

CSV 모드에서는 속도 명령값에 더해지는 오프셋 값을 설정합니다.

0x60B2	토크 오프셋 Torque Offset						ALL
	변수형식	설정범위	초기값	단위	접근성	PDO 할당	변경속성
INT	-5000 to 5000	0	0.1%	RW	Yes	항상	No

CSP 모드와 CSV 모드에서 토크 피드 포워드 값에 해당합니다.

CST 모드에서는 토크 명령값에 더해지는 오프셋 값을 설정합니다.

0x60B8	터치 프로브 기능 Touch Probe Function						ALL
	변수형식	설정범위	초기값	단위	접근성	PDO 할당	변경속성
UINT	0 to 0xFFFF	0x0033	-	RW	Yes	항상	No

터치 프로브의 기능을 설정합니다.

비트	값	설명
0	0	터치 프로브 1 사용안함
	1	터치 프로브 1 사용
1	0	싱글 트리거 모드
	1	연속 트리거 모드
2	0	터치 프로브 1의 입력에 의해 트리거
	1	Index 펄스 신호에 의해 트리거
3	-	Reserved
4	0	터치 프로브 1의 상승에지 위치값을 캡처하지 않음
	1	터치 프로브 1의 상승에지 위치값을 캡처함
5	0	터치 프로브 1의 하강에지 위치값을 캡처하지 않음
	1	터치 프로브 1의 하강에지 위치값을 캡처함
6 to 7	-	Reserved
8	0	터치 프로브 2 사용안함
	1	터치 프로브 2 사용
9	0	싱글 트리거 모드
	1	연속 트리거 모드
10	0	터치 프로브 2의 입력에 의해 트리거
	1	Index 펄스 신호에 의해 트리거
11	-	Reserved
12	0	터치 프로브 2의 상승에지 위치값을 캡처하지 않음
	1	터치 프로브 2의 상승에지 위치값을 캡처함
13	0	터치 프로브 2의 하강에지 위치값을 캡처하지 않음
	1	터치 프로브 2의 하강에지 위치값을 캡처함
14 to 15	-	Reserved

0x60B9	터치 프로브 상태 Touch Probe Status						ALL
	변수형식	설정범위	초기값	단위	접근성	PDO 할당	변경속성
UINT	-	-	-	RO	Yes	-	No

터치 프로브의 상태를 표시합니다.

비트	값	설명
0	0	터치 프로브 1 사용안함
	1	터치 프로브 1 사용
1	0	터치 프로브 1 상승에지 위치값이 저장되지 않음
	1	터치 프로브 1 상승에지 위치값이 저장됨
2	0	터치 프로브 1 하강에지 위치값이 저장되지 않음
	1	터치 프로브 1 하강에지 위치값이 저장됨
3 to 5	-	Reserved
6	0, 1	터치 프로브 1의 상승에지 위치값이 업데이트 될 때 토글함
7	0, 1	터치 프로브 1의 하강에지 위치값이 업데이트 될 때 토글함
8	0	터치 프로브 2 사용안함
	1	터치 프로브 2 사용
9	0	터치 프로브 2 상승에지 위치값이 저장되지 않음
	1	터치 프로브 2 상승에지 위치값이 저장됨
10	0	터치 프로브 2 하강에지 위치값이 저장되지 않음
	1	터치 프로브 2 하강에지 위치값이 저장됨
11 to 13	-	Reserved
14	0, 1	터치 프로브 2의 상승에지 위치값이 업데이트 될 때 토글함
15	0, 1	터치 프로브 2의 하강에지 위치값이 업데이트 될 때 토글함

연속 트리거 모드일 경우 비트 6,7,14,15(터치 프로브의 상승/하강에지시 모든 업데이트 값 저장)가 토글 됩니다.

터치 프로브 상태(0x60B9)의 비트 1,2,9,10(터치 프로브 1, 2 의 상승/하강에지시 위치값 저장) 을 해제하려면 터치 프로브 기능(0x60B8)의 비트 4,5,12,13(터치 프로브 1,2 의 상승/하강 에지시 샘플링 사용)을 Disable 한후 Enable 토글하면 된다.

0x60BA	터치 프로브 1 상승에지 위치값 Touch Probe 1 Positive Edge Position Value						ALL
	변수형식	설정범위	초기값	단위	접근성	PDO 할당	변경속성
DINT	-	-	UU	RO	Yes	-	No

터치 프로브 1 의 상승에지 위치값을 나타냅니다.

0x60BB	터치 프로브 1 하강에지 위치값 Touch Probe 1 Negative Edge Position Value						ALL
	변수형식	설정범위	초기값	단위	접근성	PDO 할당	변경속성
DINT	-	-	UU	RO	Yes	-	No

터치 프로브 1 의 하강에지 위치값을 나타냅니다.

0x60BC	터치 프로브 2 상승에지 위치값 Touch Probe 2 Positive Edge Position Value						ALL
	변수형식	설정범위	초기값	단위	접근성	PDO 할당	변경속성
DINT	-	-	UU	RO	Yes	-	No

터치 프로브 2 의 상승에지 위치값을 나타냅니다.

0x60BD	터치 프로브 2 하강에지 위치값 Touch Probe 2 Negative Edge Position Value						ALL
	변수형식	설정범위	초기값	단위	접근성	PDO 할당	변경속성
DINT	-	-	UU	RO	Yes	-	No

터치 프로브 2 의 하강에지 위치값을 나타냅니다.

0x60E0	정방향 토크 제한값 Positive Torque Limit Value						ALL
	변수형식	설정범위	초기값	단위	접근성	PDO 할당	변경속성
UINT	0 to 5000	3000	0.1%	RW	Yes	항상	Yes

정방향 운전 시 토크 제한값을 설정합니다.

0x60E1	역방향 토크 제한값 Negative Torque Limit Value						ALL
	변수형식	설정범위	초기값	단위	접근성	PDO 할당	변경속성
UINT	0 to 5000	3000	0.1%	RW	Yes	항상	Yes

역방향 운전 시 토크 제한값을 설정합니다.

0x60F4	위치 오차 실제값 Following Error Actual Value						ALL
	변수형식	설정범위	초기값	단위	접근성	PDO 할당	변경속성
DINT	-	-	UU	RO	Yes	-	No

위치 제어 시 위치 오차 실제값을 표시합니다.

0x60FC	내부 요구 위치값 Position Demand Internal Value						ALL
	변수형식	설정범위	초기값	단위	접근성	PDO 할당	변경속성
DINT	-	-	pulse	RO	Yes	-	No

위치 제어 시 명령으로 입력되는 값을 나타냅니다.

0x60FD	디지털 입력 Digital Inputs						ALL
	변수형식	설정범위	초기값	단위	접근성	PDO 할당	변경속성
UDINT	-	-	-	RO	Yes	-	No

디지털 입력 상태를 나타냅니다.

비트	설명
0	NOT(역방향 리미트 스위치)
1	POT(정방향 리미트 스위치)
2	HOME(원점 센서 입력)
3 to 15	Reserved
16	DI #1(I/O pin 11), 0:Open, 1:Close
17	DI #2(I/O pin 12), 0:Open, 1:Close
18	DI #3(I/O pin 7), 0:Open, 1:Close
19	DI #4(I/O pin 8), 0:Open, 1:Close
20	DI #5(I/O pin 13), 0:Open, 1:Close
21	DI #6(I/O pin 14), 0:Open, 1:Close
22	DI #7(I/O pin 9), 0:Open, 1:Close
23	DI #8(I/O pin 10), 0:Open, 1:Close
24~30	Reserved
31	STO(Safe Torque Off), 0:Close, 1:Open

0x60FE		디지털 출력 Digital Outputs					
SubIndex 0		항목의 개수(Number of entries)					
변수형식	설정범위	초기값	단위	접근성	PDO 할당	변경속성	저장
USINT	-	2	-	RO	No	-	No
SubIndex 1		물리적 출력(Physical outputs)					
변수형식	설정범위	초기값	단위	접근성	PDO 할당	변경속성	저장
UDINT	0 to 0xFFFFFFFF	0	-	RW	Yes	항상	No
SubIndex 2		비트 마스크(Bit mask)					
변수형식	설정범위	초기값	단위	접근성	PDO 할당	변경속성	저장
UDINT	0 to 0xFFFFFFFF	0	-	RW	Yes	항상	Yes

- 물리적 출력(Physical outputs) 설명

비트	설명
0 to 15	Reserved
16	DO #1(I/O pin 3, 4)의 강제출력(0:OFF, 1:ON) 단, 해당 비트 마스크(0x60FE:02.16)가 1로 설정되어 있을 때
17	DO #2(I/O pin 23, 24)의 강제출력(0:OFF, 1:ON) 단, 해당 비트 마스크(0x60FE:02.17)가 1로 설정되어 있을 때
18	DO #3(I/O pin 25, 26)의 강제출력(0:OFF, 1:ON) 단, 해당 비트 마스크(0x60FE:02.18)가 1로 설정되어 있을 때
19	DO #4(I/O pin 1, 2)의 강제출력(0:OFF, 1:ON) 단, 해당 비트 마스크(0x60FE:02.19)가 1로 설정되어 있을 때
20 to 23	Reserved
24	DO #1의 출력상태(0:OFF, 1:ON)
25	DO #2의 출력상태(0:OFF, 1:ON)
26	DO #3의 출력상태(0:OFF, 1:ON)
27	DO #4의 출력상태(0:OFF, 1:ON)
28 to 31	Reserved

- 비트 마스크(Bit mask) 설명

비트	설명
0 to 15	Reserved
16	DO #1(I/O pin 3, 4)의 강제출력 설정(0:Disable, 1:Enable)
17	DO #2(I/O pin 23, 24)의 강제출력 설정 (0:Disable, 1:Enable)
18	DO #3(I/O pin 25, 26)의 강제출력 설정 (0:Disable, 1:Enable)
19	DO #4(I/O pin 1, 2)의 강제출력 설정 (0:Disable, 1:Enable)
20 to 31	Reserved

0x60FF	목표 속도 Target Velocity						ALL
	변수형식	설정범위	초기값	단위	접근성	PDO 할당	변경속성
DINT	-2147483648 to 2147483647	0	UU/s	RW	Yes	항상	No

PV 모드 및 CSV 모드에서 목표 속도를 설정합니다.

0x6502	지원 드라이브 모드 Supported Drive Modes						ALL
	변수형식	설정범위	초기값	단위	접근성	PDO 할당	변경속성
UDINT	-	0x000003AD	-	RO	No	-	No

드라이브가 지원하는 모드를 표시합니다.

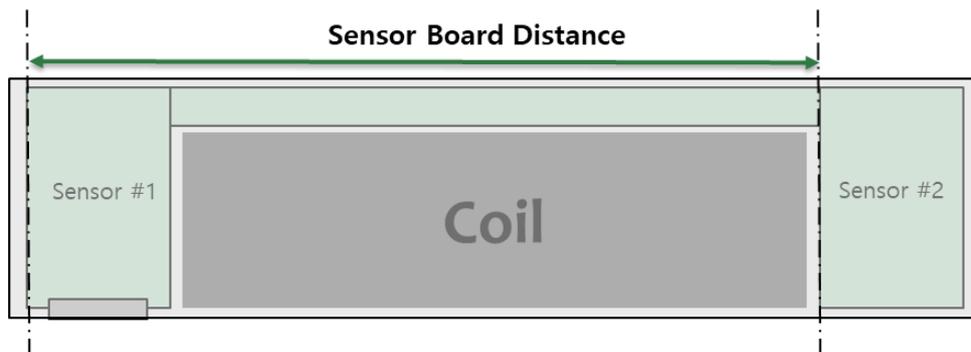
비트	지원 모드	내 용
0	PP (Profile Position)	1: Supported
1	VI (Velocity)	0: Not supported
2	PV (Profile Velocity)	1: Supported
3	PT (Torque Profile)	1: Supported
4	Reserved	0
5	HM (Homing)	1: Supported
6	IP (Interpolated Position)	0: Not Supported
7	CSP (Cyclic Synchronous Position)	1: Supported
8	CSV (Cyclic Synchronous Velocity)	1: Supported
9	CST (Cyclic Synchronous Torque)	1: Supported
10 to 31	Reserved	0

11.4 Moving Magnet Module Objects

0x2080	Sensor Boards Distance						ALL
변수형식	설정범위	초기값	단위	접근성	PDO 할당	변경속성	저장
UDINT	1 to 2147483647	400000	um	RW	No	항상	Yes

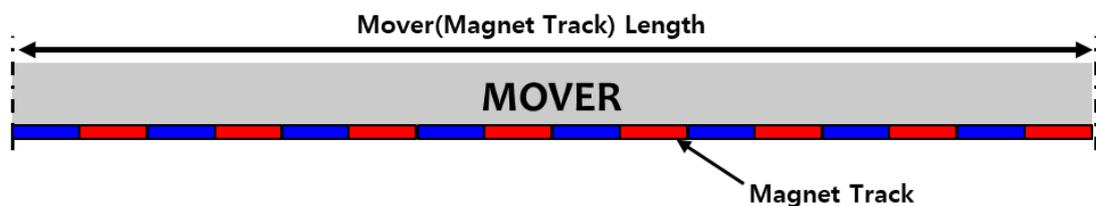
모듈에 배치된 센서 보드 간 거리를 설정합니다.

모듈 종류	값
LSMMT-M040	120000
LSMMT-M060	180000
LSMMT-M090	300000
LSMMT-M170	360000
LSMMT-M280	360000



0x2081	Mover(Magnet Track) Length						ALL
변수형식	설정범위	초기값	단위	접근성	PDO 할당	변경속성	저장
UDINT	1 to 2147483647	480000	um	RW	No	항상	Yes

Mover 에 부착된 Magnet track(자석판)의 길이를 설정합니다.

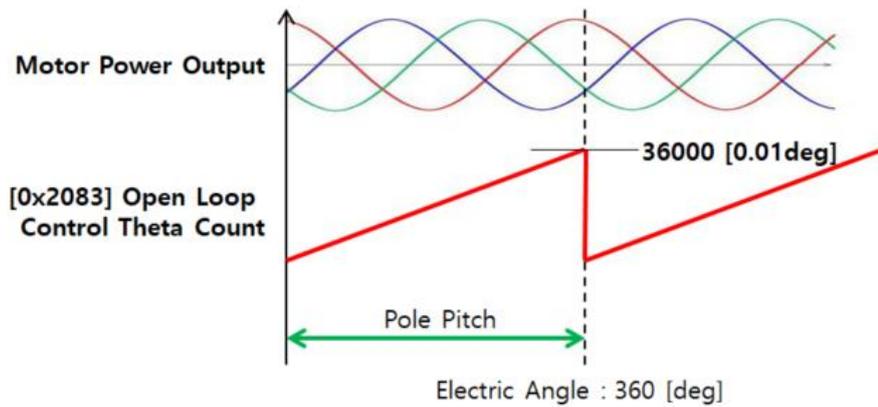


0x2082	Open Loop Control Mode Overload						ALL
변수형식	설정범위	초기값	단위	접근성	PDO 할당	변경속성	저장
UINT	0 to 100	90	%	RW	Yes	항상	No

Open Loop Control Mode 에서 구동을 위한 출력 설정합니다.

0x2083	Open Loop Control Mode Theta Count						ALL
변수형식	설정범위	초기값	단위	접근성	PDO 할당	변경속성	저장
UINT	0 to 65535	0	cnt	RW	Yes	항상	No

Open Loop Control Mode 에서 구동을 위해 전기각에 대한 count 값을 설정합니다.



0x2084	Magnet Direction						ALL
변수형식	설정범위	초기값	단위	접근성	PDO 할당	변경속성	저장
UINT	0 to 1	0	-	RW	No	항상	Yes

Mover 의 이동 방향을 설정합니다. 최종 기구부에서 유저 기준에서 정역방향이 바뀌었을 때 본 설정을 통해 회전 방향을 바꿀 수 있습니다.

- 부착된 자석 N/S 방향 설정. (모듈 좌측 기준, N 진입 : 0, S 진입 : 1)

설정값	설명
0	정방향의 명령으로 Mover는 좌->우 로 이동합니다. 이때 위치 피드백 값은 증가합니다.
1	정방향의 명령으로 Mover는 우->좌 로 회전합니다. 이때 위치 피드백 값은 증가합니다.

0x2085	Leave Position						ALL
변수형식	설정범위	초기값	단위	접근성	PDO 할당	변경속성	저장
DINT	-2147483648 to 2147483648	0	-	RW	No	항상	Yes

LMS_PAUSE 기능 사용 시, Mover 의 진입/이탈하는 시점의 Position Data 를 설정합니다.

0x2086	L/R Sensor Board Difference						ALL
변수형식	설정범위	초기값	단위	접근성	PDO 할당	변경속성	저장
INT	-2000 to 2000	0	UU	RW	No	항상	Yes

좌측센서와 우측센서의 위치 오차값을 설정합니다. 모듈 Type 은 자동으로 설정 됩니다.

0x2087	LMS Control Mode						ALL
변수형식	설정범위	초기값	단위	접근성	PDO 할당	변경속성	저장
UINT	0 to 1	0	-	RW	No	항상	Yes

Cyclic mode 및 Profile 모드로 전환 시, 설정합니다.

설정값	설명
0	LMS Cyclic Mode
1	LMS Profile Mode

0x2088	LMS Velocity 1 for Profile Mode						ALL
변수형식	설정범위	초기값	단위	접근성	PDO 할당	변경속성	저장
UDINT	1 to 4294967295	200000	UU/s	RW	No	항상	Yes

LMS Profile 모드로 사용 시, 운전 속도 선택을 위해 설정합니다.

0x2089	LMS Velocity 2 for Profile Mode						ALL
변수형식	설정범위	초기값	단위	접근성	PDO 할당	변경속성	저장
V UDINT	1 to 4294967295	500000	UU/s	RW	No	항상	Yes

MS Profile 모드로 사용 시, 운전 속도 선택을 위해 설정합니다.

0x208C	LMS Acceleration for Profile Mode						ALL
변수형식	설정범위	초기값	단위	접근성	PDO 할당	변경속성	저장
V UDINT	1 to 4294967295	2000000	UU/s ²	RW	No	항상	Yes

Cyclic, LMS Profile 모드로 사용 시, 가속도 값을 설정합니다.

0x208D	LMS Deceleration for Profile Mode						ALL
변수형식	설정범위	초기값	단위	접근성	PDO 할당	변경속성	저장
V UDINT	1 to 4294967295	2000000	UU/s ²	RW	No	항상	Yes

LMS Profile 모드로 사용 시, 감속도 값을 설정합니다.

0x208E	LMS Target Position for Profile Mode						ALL
변수형식	설정범위	초기값	단위	접근성	PDO 할당	변경속성	저장
V DINT	-2147483647 to 2147483647	0	UU	RW	Yes	항상	Yes

LMS Profile Mode 에서 위치운전 시, Mover 의 정지 위치를 설정합니다.
 기존 [0x607A] Target Position 과는 다른 파라미터로, LMS Profile Mode 에서만 사용됩니다.

0x208F	LMS Target Position2 for Profile Mode						ALL
변수형식	설정범위	초기값	단위	접근성	PDO 할당	변경속성	저장
V DINT	-2147483647 to 2147483647	0	UU	RW	Yes	항상	Yes

MS Profile Mode 에서 위치운전 시, Mover 의 정지 위치를 설정합니다.

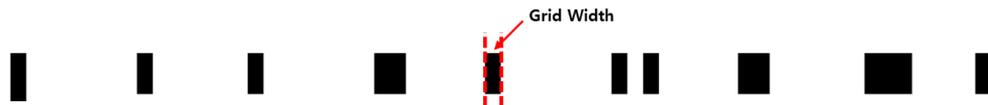
기존 [0x607A] Target Position 과는 다른 파라미터로, LMS Profile Mode 에서만 사용됩니다.

0x2090	Mover ID Bit Period						ALL
변수형식	설정범위	초기값	단위	접근성	PDO 할당	변경속성	저장
S V UINT	0 to 10	8	bit	RW	No	항상	Yes

Mover 에 부착된 Mover ID 용 스티커의 Bit 수를 설정 합니다..

0x2091	Grid Width						ALL
변수형식	설정범위	초기값	단위	접근성	PDO 할당	변경속성	저장
S V UINT	0 to 65535	4000	um	RW	No	항상	Yes

Mover 에 부착된 Mover ID 용 스티커의 Bit 당 간격을 설정합니다.



0x2092	LMS P Control Range Selection						ALL
변수형식	설정범위	초기값	단위	접근성	PDO 할당	변경속성	저장
S V UINT	0 to 1	0	-	RW	No	항상	Yes

위치 모드 구간을 설정 할 수 있습니다.

설정 구간 외의 경우는 속도 모드로 동작합니다.

설정값	설명
0	무버가 모듈의 전체를 덮었을 경우(L_Valid와 R_Valid가 1일 경우)만 위치 모드.
1	[0x2093][0x2094]에 설정된 구간에서만 위치 모드

0x2093	LMS P Control Range Min						ALL
변수형식	설정범위	초기값	단위	접근성	PDO 할당	변경속성	저장
V DINT	-2147483647 to 2147483647	2147483647	UU	RW	No	항상	Yes

LMS P Control Range Min < LMS Target Position < LMS P Control Range Max 범위 내에서 Mover 는 위치 모드로 정지합니다. LMS Target Position 값이 범위 밖인 경우, 속도모드로 정지합니다. LMS P Control Range Min 는 위치모드 정지 범위 설정 시, 범위 최소값을 설정합니다.

0x2094	LMS P Control Range Max						ALL
변수형식	설정범위	초기값	단위	접근성	PDO 할당	변경속성	저장
V UINT	-2147483647 to 2147483647	2147483647	UU	RW	No	항상	Yes

LMS P Control Range Min < LMS Target Position < LMS P Control Range Max 범위 내에서 Mover 는 위치 모드로 정지합니다. LMS Target Position 값이 범위 밖인 경우, 속도모드로 정지합니다. LMS P Control Range Max 는 위치모드 정지 범위 설정 시, 범위 최대값을 설정합니다.

0x261F	ControlWord for LMS						ALL
변수형식	설정범위	초기값	단위	접근성	PDO 할당	변경속성	저장
V UINT	0 to 65535	0	-	RW	Yes	-	No

LSMMT 전용 CotrolWord

비트	기능	내 용
0	SVON	0 : SV OFF 1 : SV ON
1	ENABLE	0 : Control Ready 1 : Control Run
3:2	MODE0	0 : Velocity Mode 1 : Position Mode 2 : Homing Mode 3 : Mover ID Mode
	MODE1	
4	LMS_PAUSE	0 : Not Effect 1 : Control Pause

5	HALT	0 : Not Effect 1 : Operation Halt
6	START1	0 : Not Effect 1 : LMS Target Position 위치 이동 <6.3.3 State Machine 참조>
7	DIR	0 : Positive Direction 1 : Negative Direction
8	ARST	0 : Not Effect 1 : Alarm Reset
9	VEL_SEL	0 : Vel. CTRL Using LMS Velocity 1 1 : Vel. CTRL Using LMS Velocity 2
10	HOME_SEL	0 : Home Mode 1 1 : Home Mode 2
11	PCON	0: PI Control 1: P Control
12	START2	0 : Not Effect 1 : LMS Target Position 2 위치 이동 <6.3.3 State Machine 참조>
13	STOP	0: Not Effect 1: STOP
14	RESERVED	-
15	MoverID Reg.	0: Not Effect 1: Extract MoverID Value

0x2620 C	StatusWord for LMS						ALL
변수형식	설정범위	초기값	단위	접근성	PDO 할당	변경속성	저장
V UINT	0 to 65535	0	-	RO	Yes	-	No

LSMMT 전용 StatusWord

비트	기능	내 용
0	READY	0 : Position Data Invalid 1 : Position Data Valid
1	ENABLED	0 : Control Ready Status 1 : Control Run Status
2	LMS_PAUSE	0 : Not Pause 1 : Control Pause
3	MID_DONE	0 : Mover ID Not Read 1 : Mover ID read
4	L_VLD	0 : Left Sensor Not Valid 1: Left Sensor Valid
5	R_VLD	0 : Right Sensor Not Valid 1 : Right Sensor Valid
6	HOME_DONE	0 : Position Data is not Absolute 1 : Position Data is Absolute
7	CTRL	0 : Velocity Mode 1 : Position Mode
8	TGON	0 : Not TGON, 1 : TGON
9	INPOS	0 : Not INPOS, 1: INPOS
10	FAULT	0 : Not FAULT, 1 : FAULT
11	BUSY1	LMS Target Position 기준 0 : STOP, 1 : RUN State
12	BUSY2	LMS Target Position2 기준 0 : STOP, 1 : RUN State
13	HALT	0 : Normal Operation 1 : Operation Halt
14:15	RESERVED	-

0x2621	Current SC Integral Term for LMS						ALL
변수형식	설정범위	초기값	단위	접근성	PDO 할당	변경속성	저장
INT	-32768 to 32767	-	0.1%	RO	Yes	-	No

LSMMT 모듈간 이동 시(Coil1 -> Coil2), 속도 리플 저감을 위해 Switch Over 제어에 필요한 Coil1 속도 제어기의 현재 적분항입니다.

0x2622	Target SC Integral Term for LMS						ALL
변수형식	설정범위	초기값	단위	접근성	PDO 할당	변경속성	저장
INT	-3000 to 3000	-	0.1%	RO	Yes	-	No

Moving Magnet 모듈간 이동 시(Coil1 -> Coil2), 속도 리플 저감을 위해 Switch Over 제어에 필요한 Coil2 속도 제어기의 목표 적분항입니다.

0x2623	Mover ID						ALL
변수형식	설정범위	초기값	단위	접근성	PDO 할당	변경속성	저장
UINT	0 to 65535	-	-	RO	Yes	-	No

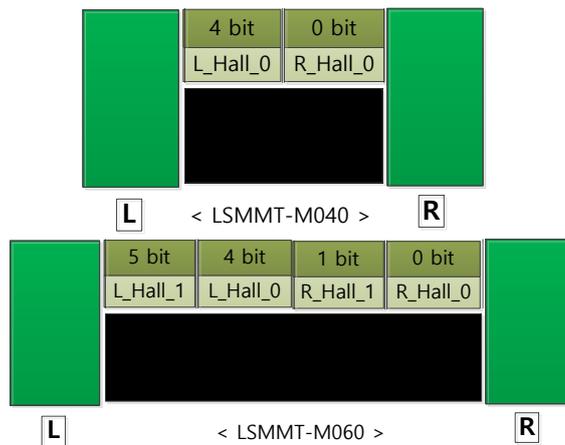
Mover ID 기능 사용에 따라, 현재 Mover 에 부착된 ID 인식값을 출력합니다.

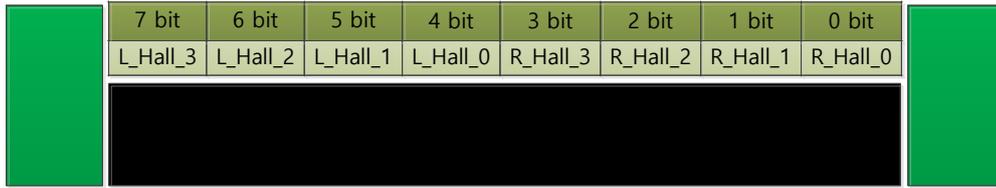
0x2624	LMS Home Sensor Value						ALL
변수형식	설정범위	초기값	단위	접근성	PDO 할당	변경속성	저장
UINT	0 to 65535	-	-	RO	Yes	-	No

over 의 위치를 파악하기 위해 모듈에 배치된 홀센서의 인식 값을 출력합니다.

비트	설명
0	R_Hall 0
1	R_Hall 1
2	R_Hall 2
3	R_Hall 3
4	L_Hall 0
5	L_Hall 1
6	L_Hall 2
7	L_Hall 3
15:8	Reserved

Model 명	L_Hall 수	R_Hall 수	전체 덮혔을 시 표기
LSMMT-M040	1	1	xxx1 xxx1
LSMMT-M060	2	2	xx11 xx11
LSMMT-M090	4	4	1111 1111
LSMMT-M170	4	4	1111 1111
LSMMT-M280	4	4	1111 1111





L

< LSMMT-M090/170/280 >

R

- M040 과 M060 의 경우 사용하지 않는 Bit 자리의 경우 Floating 상태이기 때문에 랜덤으로 값이 올라 올 수 있음.
- 해당 Bit 값만 확인 할 것.

0x2625	Sensor Board Difference						ALL
변수형식	설정범위	초기값	단위	접근성	PDO 할당	변경속성	저장
INT	-2000 to 2000	0	UU	RW	No	항상	Yes

좌/우측 센서보드 오차값을 표시 합니다.

0x2626	LMS Left Sensor Singleturn						ALL
변수형식	설정범위	초기값	단위	접근성	PDO 할당	변경속성	저장
UINT	-	-	Pulse	RO	Yes	-	-

좌측 센서보드 싱글턴 펄스수를 표시 합니다

0x2627	LMS Right Sensor Singleturn						ALL
변수형식	설정범위	초기값	단위	접근성	PDO 할당	변경속성	저장
UINT	-	-	Pulse	RO	Yes	-	-

우측 센서보드 싱글턴 펄스수를 표시 합니다.

0x2628	LMS Left Sensor Position						ALL
변수형식	설정범위	초기값	단위	접근성	PDO 할당	변경속성	저장
DINT	-	-	Pulse	RO	Yes	-	-

좌측 센서보드 위치값을 표시 합니다

0x2629	LMS Right Sensor Position						ALL
변수형식	설정범위	초기값	단위	접근성	PDO 할당	변경속성	저장
DINT	-	-	Pulse	RO	Yes	-	-

우

측 센서보드 위치값을 표시 합니다.

0x262A	LMS Left Sensor Sin/Cos Amplitude						ALL
변수형식	설정범위	초기값	단위	접근성	PDO 할당	변경속성	저장
UINT	-	-	-	RO	Yes	-	-

좌측 센서보드의 입력 진폭값을 표시 합니다

0x262B	LMS Right Sensor Sin/Cos Amplitude						ALL
변수형식	설정범위	초기값	단위	접근성	PDO 할당	변경속성	저장
UINT	-	-	-	RO	Yes	-	-

우측 센서보드의 입력 진폭값을 표시 합니다.

12. 보수와 점검

이 장에서는 Moving Magnet Module 및 Moving Magnet Drive 의 기본적인 보수와 점검 방법 및 이상 진단과 대책에 대하여 설명합니다.

12.1 보수와 점검

12.1.1 주의 사항

1. 모듈 전압 측정 시: 서보 앰프에서 모터에 출력되는 전압은 PWM 제어되고 있으므로 펄스 형태의 파형이 출력되고 있습니다. 계기의 종류에 의해 측정치가 큰 차이가 생길 수 있으므로 정확한 측정을 위해서는 반드시 정류형 전압계를 사용해 주십시오.
2. 모듈의 전류 측정 시: 모듈의 리액턴스에 의해 펄스 파형이 어느 정도의 정현파로 평활되므로 가동철편형 전류계를 직접 접속하여 사용해 주십시오.
3. 전력의 측정 시: 전류력계 형으로 3 전력계 법에 의해서 측정해 주십시오.
4. 그 외의 계기: 오실로스코프, 디지털 볼트 메타를 사용할 때는 땅에 대지 않고 사용해 주십시오. 계기 입력 전류는 1[mA] 이하의 것을 사용해 주십시오.

12.1.2 점검 사항

점검을 하는 경우에는 내부 평활 콘덴서에 충전된 전압이 남아있어 사고의 위험이 있을 수 있으므로 반드시 전원을 Off 한 후 약 10분 경과 후 점검해 주십시오.

(1) Moving Magnet Module 점검

⚠ 주의

점검을 하는 경우에는 내부 평활 콘덴서에 충전된 전압이 남아있어 사고의 위험이 있을 수 있으므로 반드시 전원을 Off 한 후 약 10분 경과 후 점검해 주십시오.

점검 항목	점검 시기	점검과 손질 요령	비고
진동과 소리 확인	매월	촉각과 청각으로 점검합니다.	평상시와 비교하여 크지 않을 것.
외관 점검	오염과 손상 상황에 따라	천이나 에어로 청소합니다.	-
절연 저항 측	최저 연1회	드라이브와 접속을 끊고 절연	10[MΩ]이하인 경우는 당사 서비스

점검 항목	점검 시기	점검과 손질 요령	비 고
정		저항을 측정합니다. 10[MQ]이상이면 정상입니다. 주1)	부문에 연락해 주십시오.
종합 점검	최저 20,000시간 또는 5년에 1회	당사 서비스 부문에 연락하여 주십시오	고객이 직접 모듈을 분해해서 청소하지 마십시오.

주7) Moving Magnet Module 동력선 U, V, W 중의 하나와 PE 사이를 측정합니다.

(2) Moving Magnet Drive 의 점검

점검 항목	점검 시기	점검 요령	이상 시 처치
본체와 기판 청소	최저 1년에 1회	먼지 및 기름 등이 붙어있지 않을 것	에어 또는 천으로 청소해 주십시오.
나사가 느슨해짐	최저 1년에 1회	단자대, 커넥터 조임 나사 등이 느슨해져 있지 않을 것	잘 조여 주십시오.
본체 혹은 기판 상의 부품 이상	최저 1년에 1회	발열에 의한 변색, 파손과 단선이 없을 것	당사에 문의해 주십시오.

12.1.3 부품 교환 주기

다음의 부품은 기계적 마찰 혹은 물체의 성질상 시간이 지나면서 노화가 발생되어 기기의 성능 저하, 고장으로 파급되는 일이 있으므로 예방 보존을 위해, 정기 점검을 실시함과 함께 정기 교환을 실시할 필요가 있습니다.

1. 평활 콘덴서: 리플 전류 등의 영향에 의해 특성이 노화합니다. 콘덴서의 수명은 주위 온도와 사용 조건에 크게 좌우되지만 공조된 통상의 환경 조건에서 연속 운전된 경우 10 년이 기준입니다. 콘덴서의 노화는 일정 기간에 급속히 진행되므로 점검 시간은 최저 1년(수명에 가까운 시기에는 반년 이하가 바람직함)에 한번 점검을 행합니다.

※ 점검 사항의 외관적인 판단 기준으로써

- a. 케이스의 상태: 케이스의 측면, 밑면 확장
 - b. 뚜껑판의 상태: 두드러진 확장, 극심한 금, 깨어짐
 - c. 방폭변의 상태: 변의 확장이 현저한 것, 작동한 것
 - d. 그 외 외관, 외장 금, 깨어짐, 변색, 물이 새지 않은가 등 정기적으로 콘덴서의 정격 용량이 85[%]이하가 된 시점을 수명으로 판단합니다.
2. 릴레이 류: 개폐 전류에 의한 접점 마모로 접촉 불량 발생한다. 전원 용량에 의해 좌우되므로 누적 개폐 횟수(개폐 수명) 10 만회를 수명의 기준으로 합니다.

[부품의 표준 교환 주기]

부 품 명	표준 교환 주기	교환 방법
평활 콘덴서	7~8년	교환 (조사 후 결정)
릴레이 류	-	조사 후 결정
휴즈	10년	교환
프린트 기판상의 알루미늄 전해 콘덴서	5년	신품 기판과 교환 (조사 후 결정)
냉각팬	4~5년	교환

12.2 이상 진단과 대책

운전 중 이상이 발생하면 알람 혹은 경고가 발생합니다. 이 경우 해당 코드를 확인하여 적절한 조치를 하여 주십시오. 이러한 조치로써도 이상 상태가 변경되지 않는 경우에는 당사 서비스 부문에 문의하여 주십시오.

12.2.1 Moving Magnet Module

[이상 원인과 점검 요령 및 조치]

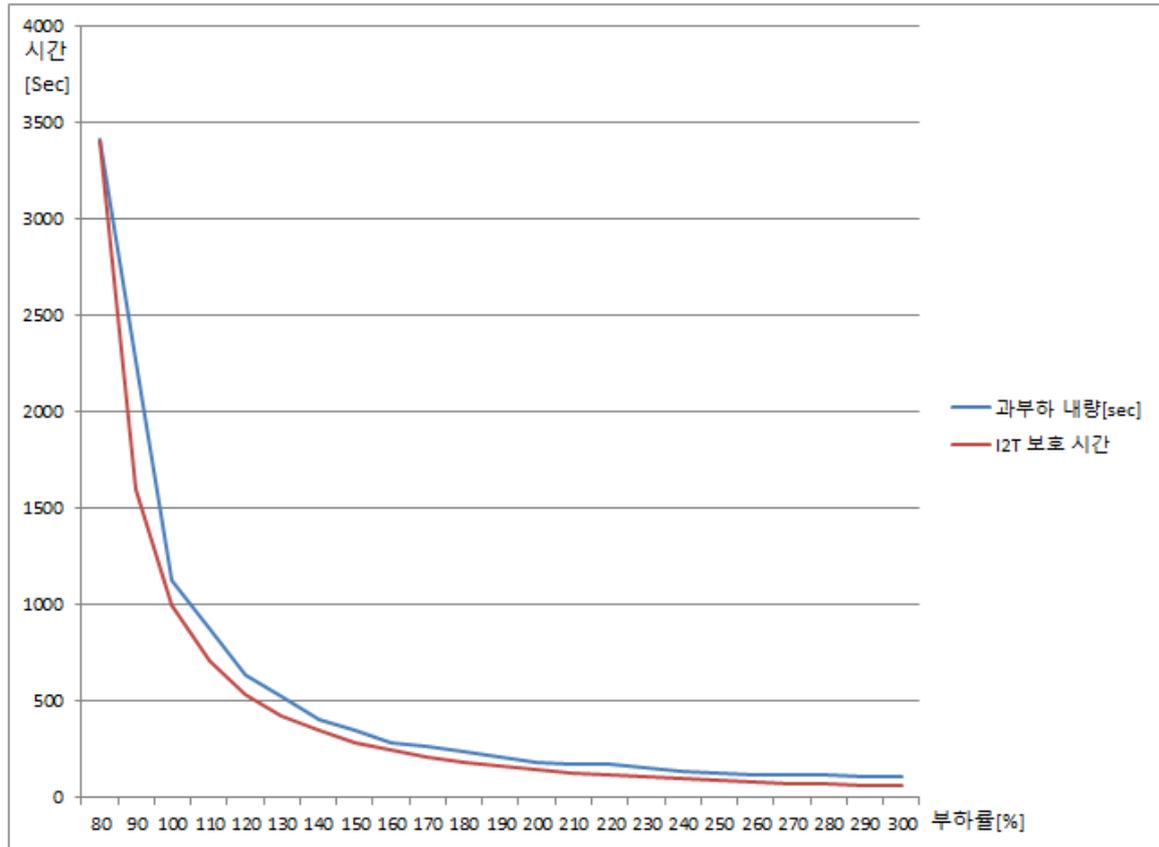
현상	원인	점검 요령	조치 방법
무버가 움직이지 않는다	P-OT, N-OT 입력이 Off되어 있다	"2배선과 접속 또는 2.5입출력 신호의 배선" 참조	P-OT, N-OT 입력을 On한다.
	모듈(모터)의 불량	모터 파워 단자를 테스터로 측정(각 상간 저항: 수 ohm)	모듈을 교환한다 (당사 서비스 부문을 이용하십시오)
	체결 나사의 풀림	체결부 점검	풀린 부분을 조여 준다
	외부 오배선, 케이블 단선	엔코더 및 모터 배선을 점검한다	배선을 재 작업한다. 케이블을 교체한다.
	모듈(센서보드) 불량	출력 파형을 체크한다.	모듈을 교체한다. (당사 서비스 부문을 이용하십시오)
모듈 구동이 불안정하다	접속 불량	모듈(모터) 리드 단자의 접속을 확인한다.	틀린 부분을 수리한다.
	입력전압이 낮다	드라이브 입력전압을 점검한다.	전원을 변경한다.
	과부하가 걸린다	기계상태를 점검한다.	기구를 재 조정한다. 모듈을 교체 한다.
모듈이 과열된다	주위 온도가 높다	모듈 설치부의 주위온도를 체크한다. (40[°C]이하)	방열구조를 변경한다. 냉각팬을 설치한다.
	모듈 표면의 오염	모듈 표면에 이물질의 부착 여부를 확인한다	모듈 표면을 청소한다
	과부하가 걸린다	드라이브의 부하율을 점검한다. 가감속 시간을 점검한다.	부하를 줄인다. 가감속 시간을 늘린다. 용량이 큰 모듈로 교체한다.
	자석의 자력이 저하됨	역기전압 및 전압파형을 체크한다.	자석을 교체한다.
이상음이 발생한다	기구 불량	나사 조임 상태 및 연결부의 동심도 등을 점검한다 베어링의 진동, 이상음을 체크한다.	기구를 재 조정한다.
	파라미터 오설정 (관성비, 게인, 시정수)	파라미터를 확인한다.	"제10장 Object Dictionary"를 참조.

현 상	원 인	점검 요령	조치 방법
	AirCap이상	무버와 모듈간 AirCap을 확인한다.	기구를 재 조정한다.
모듈 구동 중 엔코더 관련 알람 발생	L_Valid/R_Valid 이상 위치값 이상	모듈위로 무버를 이동하면서 Drive_CM을 이용해 Valid신호를 확인한다.	기구를 재 조정한다. 모듈을 교체 한다.
MoverID가 읽히지 않는다	Mover Sensor 표면의 오염 및 Sensor 이상	Drive_CM으로 무버를 이동하면서 신호를 확인 한다.	기구를 재 조정한다. 모듈을 교체 한다.
	접속 불량	MoverID 센서를 확인한다. 무버에 부착된 Sticker의 상태를 확인.	틀린 부분을 수리한다.

12.2.2 Moving Magnet Module 과부하 동작 특성 곡선

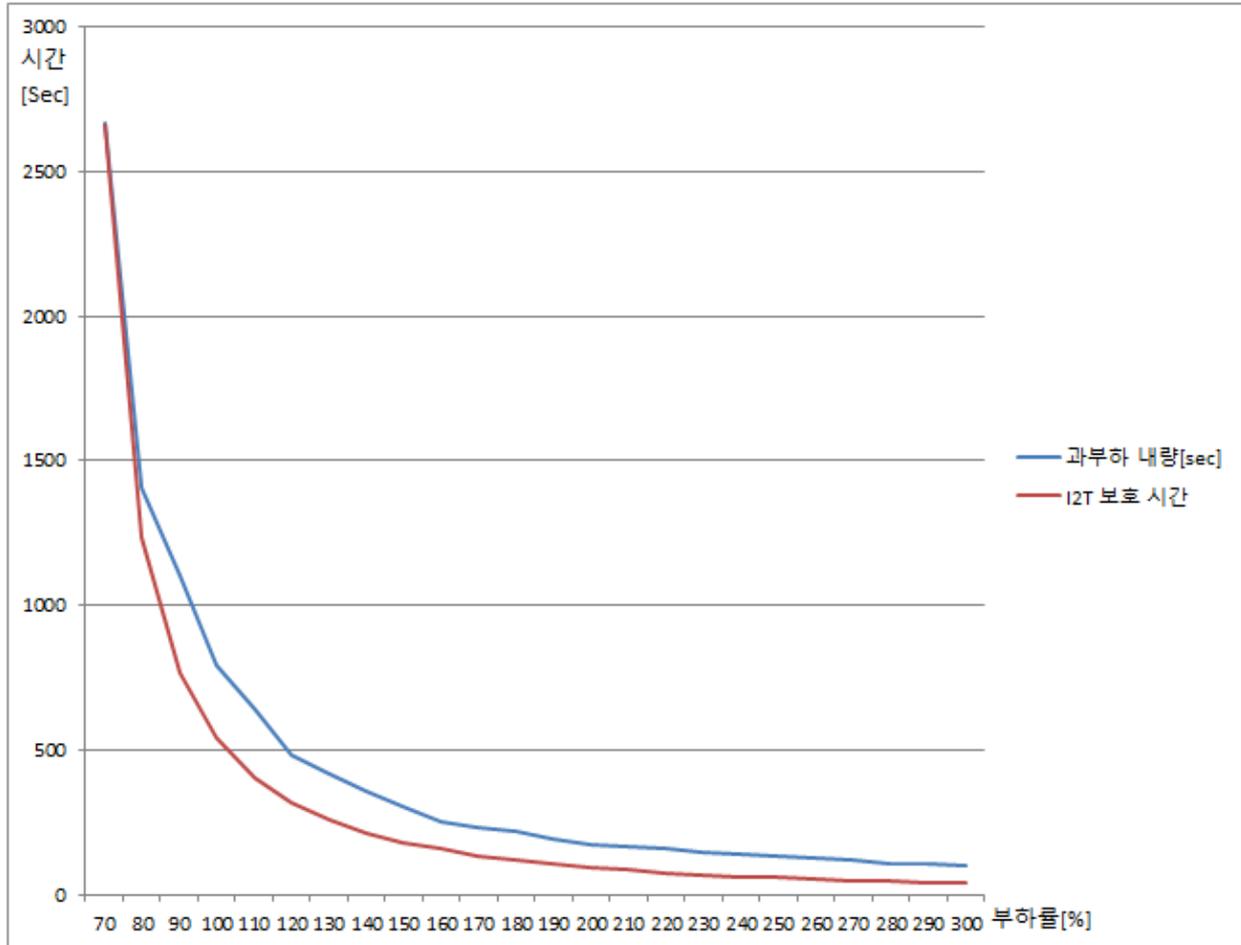
■ LSMMT-M040

부하율[%]	출력 전류[Arms]	과부하 내량[sec]	I2T 보호 시간
70	2.66	∞	Unlimit
80	3.04	3415	3404.0
90	3.42	2270	1595.6
100	3.8	1125	1001.2
110	4.18	880.5	709.2
120	4.56	636	537.5
130	4.94	522	425.5
140	5.32	408	347.3
150	5.7	347.5	290.1
160	6.08	287	246.7
170	6.46	265	212.8
180	6.84	243	185.7
190	7.22	215	163.7
200	7.6	187	145.5
210	7.98	179	130.3
220	8.36	171	117.4
230	8.74	155	106.4
240	9.12	139	96.9
250	9.5	128.5	88.6
260	9.88	118	81.4
270	10.26	117.5	75.1
280	10.64	117	69.5
290	11.02	112	64.5
300	11.4	107	60.0



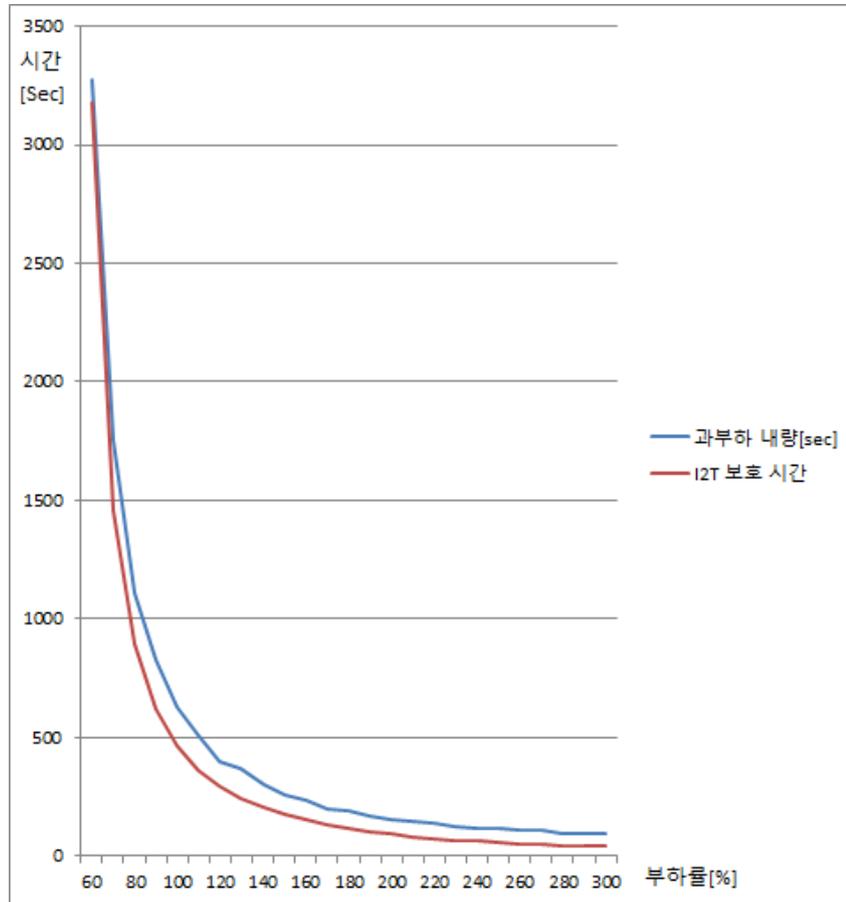
■ LSMMT-M060

부하율[%]	출력 전류[Arms]	과부하 내량[sec]	I2T 보호 시간
60	2.28	∞	Unlimit
70	2.66	2666	2658.5
80	3.04	1410	1234.3
90	3.42	1102.5	768.0
100	3.8	795	540.0
110	4.18	639	406.6
120	4.56	483	320.0
130	4.94	419	259.8
140	5.32	355	216.0
150	5.7	303	182.9
160	6.08	251	157.1
170	6.46	234.5	136.6
180	6.84	218	120.0
190	7.22	196.5	106.3
200	7.6	175	94.9
210	7.98	167	85.3
220	8.36	159	77.1
230	8.74	148.5	70.1
240	9.12	138	64.0
250	9.5	132	58.7
260	9.88	126	54.0
270	10.26	118	49.9
280	10.64	110	46.2
290	11.02	104.5	42.9
300	11.4	99	40.0



■ LSMMT-M090

부하율[%]	출력 전류[Arms]	과부하 내량[sec]	I2T 보호 시간
50	1.9	∞	Unlimit
60	2.28	3277	3181.8
70	2.66	1759	1458.3
80	3.04	1114	897.4
90	3.42	827	625.0
100	3.8	629	466.7
110	4.18	510	364.6
120	4.56	401	294.1
130	4.94	369	243.1
140	5.32	306	204.7
150	5.7	261	175.0
160	6.08	234	151.5
170	6.46	197	132.6
180	6.84	192	117.1
190	7.22	172	104.2
200	7.6	156	93.3
210	7.98	150	84.1
220	8.36	139	76.3
230	8.74	128	69.4
240	9.12	120	63.5
250	9.5	116	58.3
260	9.88	108	53.8
270	10.26	107	49.7
280	10.64	97	46.1
290	11.02	99	42.9
300	11.4	93	40.0



12.2.3 Moving Magnet Drive

■ 서보 알람

드라이브가 이상을 감지하면 서보 알람을 발생시키고 서보 오프상태로 천이하여 정지하게 됩니다. 이때의 정지 방법은 비상 정지 설정(0x2013)의 설정값에 따릅니다.

알람코드 명칭	발생 요인	점검 항목	대처방법
 IPM fault (과전류(H/W))  Over current (과전류(S/W))  Current limit exceeded (과전류(H/W))	모터 케이블 이상	오배선 및 short 확인	모터 케이블을 교체 해 주십시오.
	엔코더 케이블 이상	오배선 및 short 확인	엔코더 케이블을 교체 해 주십시오.
	파라미터 설정 이상	모터ID [0x2000], 엔코더 타입 [0x2001], 엔코더 형식 [0x2002] 설정값이 적용 모터 라벨 정보와 동일 할 것	모듈을 교체하여 주십시오 (당사 서비스 부문을 이용하십시오)
	모터 상저항 점검	모터 선간 저항 검사 (U-V, V-W, W-U 수Ω 이하)	모듈을 교체하여 주십시오
	기구부 상태 이상	장비충돌 혹은 구속여부 확인	기구부를 점검 해 주십시오.
	드라이브 이상		전원 재투입 후 지속적으로 알람이 발생 하면 드라이브에 이상이 있을 가능성이 있기 때문에 드라이브를 교체 해 주십시오.
	노이즈에 의한 이상	배선, 설치 등의 노이즈 환경을 개선방법 확인.	PE의 배선상태를 점검 해 주십시오. PE의 전선 사이즈를 드라이브 주회로 전선 사이즈에 맞추어 주십시오.
 IPM temperature (IPM과열)	주위 온도	주위 온도가 50[°C]가 넘는지 확인.	드라이브 주위 온도를 낮춰 주십시오
	연속과부하 알람	누적 운전 과부하율[0x2603]로 부하가 100%미만인지 확인.	드라이브, 모듈 용량을 변경해 주십시오. 계인 조절을 해 주십시오.
	회생 구동의 고빈도 운전이나 연속 회생 운전	누적 회생 과부하율[0x2606]을 확인	회생 저항 설정[0x2009]설정값을 조정 해 주십시오. 외부 회생 저항을 사용해 주십시오.
	드라이브 설치방향	드라이브 설치상태를 확인.	『2. 배선과 접속』을 참조. 해 주십시오.
	드라이브 이상		전원 재투입 후 지속적으로 알람이 발생 하면 드라이브에 이상이 있을 가능성이 있기 때문에 드라이브를 교체 해 주십시오.
	모터 U,V상 전류 오프셋 과다 설정	U/V/W상 전류오프셋[0x2015] ~ [0x2017]이 정격전류의 5% 이상이	상전류 오프셋 조절을 재 실시 해주십시오.

알람코드 명칭	발생 요인	점검 항목	대처방법	
Current offset (전류오프셋이상)		되는지 확인,		
	드라이브 이상		상전류 오프셋 조정 후 지속적으로 알람이 발생 하면 드라이브에 이상이 있을 가능성이 있기 때문에 드라이브를 교체 해 주십시오.	
 Continuous overload (연속과부하)	정격 부하를 초과하여 연속 기동한 경우	정속 구간 및 정지시 누적 운전 부하율[0x2603]로 부하가 100% 미만인지 확인.	모듈, 드라이브 용량을 변경해 주십시오. 계인 조정을 해 주십시오..	
	무버 브레이크 이상	SVON 시 무버 브레이크 개방 여부 확인.	무버 브레이크에 전원을 공급 해 주십시오..	
	파라미터 설정 이상	모듈ID[0x2000], 엔코더 타입[0x2001], 엔코더 형식[0x2002]설정값과 적용 모터 라벨 정보 확인		모듈을 교체하여 주십시오 (당사 서비스 부문을 이용하십시오)
		과부하 검출 기본 부하율 설정 [0x200F] 설정값 확인.		적정한 값으로 설정 하십시오.
	기구부 상태 이상	구동에 문제가 없을것		기구부를 점검 해 주십시오.
	모터 케이블 이상	오배선 및 short 확인		모터 케이블을 교체 해 주십시오.
	엔코더 케이블 이상	오배선 및 short 확인		엔코더 케이블을 교체 해 주십시오.
 Drive temperature 1 (드라이브 과열 1)	주위 온도	주위 온도가 50[°C]가 넘는지 확인	드라이브 주위 온도를 낮춰 주십시오.	
	드라이브 이상	정상 상태일 때 드라이브 온도 1 [0x260B]표시값이 주위온도와 상이 하게 차이가 나는지 확인.	드라이브를 교체 해 주십시오.	
 Regeneration overload (회생 과부하)	고빈도 운전이나 연속 회생 운전에 의한 용량 초과	누적 회생 과부하율 [0x2606] 설정 값 확인.	외부 회생 저항 연결 후 회생 저항 설정 [0x2009] 설정값을 조정 해 외부 회생 저항을 사용해 주십시오.	
	파라미터 설정 이상	회생 저항 관련 파라미터 [0x2009] ~ [0x200E] 설정값 확인	적정한 값으로 설정 하십시오.	
	주전원 입력전압 이상	주전원 전압이 544[Vac] 이상인지 확인.	전원을 재 점검 해 주십시오.	
	드라이브 이상	미 구동 상태에서 회생 저항에 발열이 있는지 확인.	드라이브를 교체 해 주십시오.	
 Motor cable open (모터 단선)	파라미터 설정 이상	U, V, W 상 전류 오프셋 [0x2015], [0x2015], [0x2015] 설정값 확인	상전류 오프셋 조정 프로시저 명령을 실행해 주십시오.	
	모터 케이블 이상	케이블 단선 확인.	모터 케이블을 교체 해 주십시오.	
	모터 이상	모터 내 U, V, W 단락 확인.	모터를 교체 해 주십시오.	

알람코드 명칭	발생 요인	점검 항목	대처방법
		(U-V, V-W, W-U)	
	드라이브 이상		SV-ON시 지속적으로 해당 알람이 발생하면 드라이브에 이상이 있을 가능성이 있기 때문에 드라이브를 교체해 주십시오.
AL-25 Drive temperature 2 (드라이브 과열 2)	주위 온도	주위 온도가 50[°C]가 넘는지 확인	드라이브 주위 온도를 낮춰 주십시오.
	드라이브 이상	정상 상태일 때 드라이브 온도 2 [0x260C], 표시값이 주위온도와 상이하게 차이가 나는지 확인.	드라이브를 교체해 주십시오.
AL-26 Encoder temperature (엔코더 과열)	Reserved		
AL-30 Encoder communication (시리얼 엔코더 통신에러)	엔코더 케이블 이상	단선, 오 배선 및 Short 확인.	엔코더 케이블을 교체해 주십시오.
	파라미터 설정 이상	엔코더 타입[0x2001], 엔코더 해상도 [0x2002] 설정값이 적용 모듈 라벨 정보와 동일 할 것	모듈 라벨 정보와 동일하게 수정해 주십시오. 파라미터 저장 후 수정된 내용이 적용이 되지 않으면, 모터에 이상이 가능성이 있기 때문에 모듈을 교체해 주십시오.
AL-31 Encoder cable open (엔코더 케이블 단선)	엔코더 이상		전원 재투입 후 지속적으로 알람이 발생 하면 모듈에 이상이 있을 가능성이 있기 때문에 모터를 교체해 주십시오.
AL-32 Encoder data (엔코더 데이터 오류)	드라이브 이상		전원 재투입 후 지속적으로 알람이 발생 하면 드라이브에 이상이 있을 가능성이 있기 때문에 드라이브를 교체해 주십시오.
AL-33 Motor setting (모듈 설정 오류)	모터 ID 설정	모듈ID[0x2000], 엔코더 타입[0x2001] 설정값이 적용 모터 라벨 정보와 같은지 확인	전원 재투입 후 지속적으로 알람이 발생 하면 모듈에 이상이 있을 가능성이 있기 때문에 모터를 교체해 주십시오.
	드라이브 이상		전원 재투입 후 지속적으로 알람이 발생 하면 드라이브에 이상이 있을 가능성이 있기 때문에 드라이브를 교체해 주십시오.
AL-38 Encoder setting error (엔코더 설정 오류)	파라미터 설정 이상	[0x2018] Magnetic Pole Pitch, [0x2080] Sensor Boards Distance, [0x2081] Mover(Magnet Track) Length, [0x2084] Magnet Direction 설정이 올바르게 되었는지 확인	파라미터를 기구사양에 맞도록 설정해 주십시오.
	기구부 상태 이상	자석과 모듈사이의 간격이 에어갭 사양에 만족하는지 확인	기구부를 점검해 주십시오.

알람코드 명칭	발생 요인	점검 항목	대처방법
	모듈 이상		전원 재투입 후 지속적으로 알람이 발생 하면 모터에 이상이 있을 가능성이 있기 때문에 모터를 교체 해 주십시오.
	드라이브 이상		전원 재투입 후 지속적으로 알람이 발생 하면 드라이브에 이상이 있을 가능성이 있기 때문에 드라이브를 교체 해 주십시오.
 Encoder Valid error (엔코더 Valid 신호이상)	기구부 상태 이상	자석과 모듈사이의 간격이 에어갭 사양에 만족하는지 확인 무버와 모듈간 위치 편차 확인	기구부를 점검해 주십시오.
	모듈 이상	엔코더 Valid 신호 확인.	전원 재투입 후 지속적으로 알람이 발생 하면 모터에 이상이 있을 가능성이 있기 때문에 모터를 교체 해 주십시오.
	드라이브 이상		전원 재투입 후 지속적으로 알람이 발생 하면 드라이브에 이상이 있을 가능성이 있기 때문에 드라이브를 교체 해 주십시오.
 Under voltage (저전압)	주전원 입력전압 이상	주전원 전압이 약 134[Vac] 이상 인지 확인.	전원을 재 점검 해 주십시오.
		주전원이 정상적으로 입력되고 있는 상태에 DC 링크 전압 [0x2605]값이 190 [Vdc]이상 인지 확인.	드라이브를 교체 해 주십시오.
	운전중 전원전압이 떨어질때	주전원 배선 상태를 확인.	공급 전압을 3 상으로 사용 해 주십시오.
 Over voltage (과전압)	주전원 입력전압 이상	주전원 전압이 약 286[Vac] 이하 인지 확인.	전원을 재 점검 해 주십시오.
		주전원이 정상적으로 입력되고 있는 상태에 DC 링크 전압 [0x2605]값이 405[Vdc]이하 인지 확인.	드라이브를 교체 해 주십시오.
	외부 회생저항값이 클경우	운전조건과 회생 저항값을 확인.	운전조건과 부하를 고려하여 회생 저항값을 재검토 바랍니다.
	가/감속 설정값	급격한 가/감속 빈도가 많은지 확인	가/감속 시간을 길게 설정 해 주십시오.
	드라이브 이상		전원 재투입 후 지속적으로 알람이 발생 하면 드라이브에 이상이 있을 가능성이 있기 때문에 드라이브를 교체 해 주십시오.
	주전원 입력전압 이상	L1, L2, L3 상간 전압 200-230[Vac] 확인	전원을 재 점검 해 주십시오.

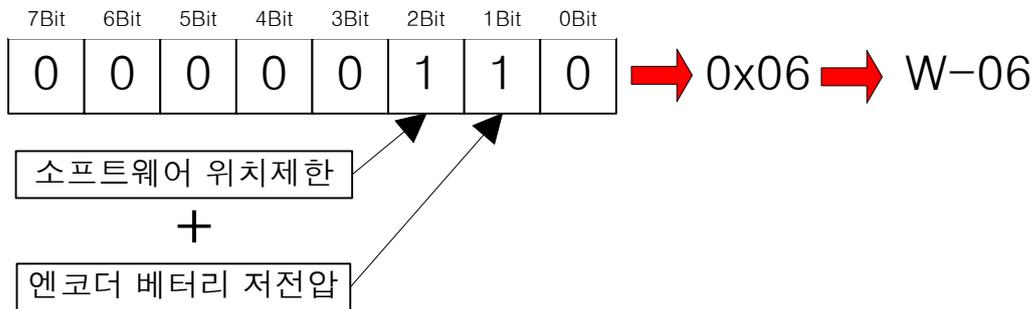
알람코드 명칭	발생 요인	점검 항목	대처방법	
Main power fail (주전원 이상)	파라미터 설정 이상	주전원 입력 상태에 맞는 주전원 입력 모드 설정[0x2006] 설정값 확 인.	가능한 3상 입력전원으로 파라미터 설정 및 배선을 해 주십시오.	
	순간 정전	주전원 결상 체크 시간[0x2007]설정 값 확인.	주전원 결상 체크 시간 [0x2007] 설 정값을 크게 하거나 전원 공급원을 점검 해 주십시오.	
	드라이브 이상		전원 재투입 후 지속적으로 알람이 발생 하면 드라이브에 이상이 있을 가능성이 있기 때문에 드라이브를 교 체 해 주십시오.	
 Control power fail (제어전원 이상)	C1, C2 상간 전압 이상	C1, C2 상간 전압 200-230[Vac] 이내 일것	제어전원을 재 검증 해 주십시오.	
	드라이브 이상		전원 재투입 후 지속적으로 알람이 발생 하면 드라이브에 이상이 있을 가능성이 있기 때문에 드라이브를 교 체 해 주십시오.	
 Over speed limit (과속도)	모터 케이블 이상	오배선 및 short 확인	모터 케이블을 교체 해 주십시오.	
	엔코더 케이블 이 상	오배선 및 short 확인	엔코더 케이블을 교체 해 주십시오.	
	파라미터 설정 이상	모듈 ID[0x2000] ,엔코더 타입[0x2001] , 자석 폴 피치[0x2018] 설정값이 적용 모터 라벨 정보와 동일 할 것		적용 모듈 라벨 정보와 동일하게 수정 해 주십시오.
		기어비[0x6091] 설정값 확인.		전자기어비를 낮게 설정 해 주십시오.
		계인 조정 관련 파라미터 [0x2100] ~ [0x211F]설정값 확인.		운전조건에 맞게 계인을 재 조정해 주십시오.
	엔코더 이상		전원 재투입 후 지속적으로 알람이 발생 하면 모터에 이상이 있을 가능 성이 있기 때문에 모터를교체 해 주 십시오.	
	드라이브 이상		전원 재투입 후 지속적으로 알람이 발생 하면 드라이브에 이상이 있을 가능성이 있기 때문에 드라이브를 교 체 해 주십시오.	
 POS following (위치 오차 과다)	파라미터 설정 이상	기어비[0x6091] 설정값 확인.	전자기어비를 낮게 설정 해 주십 시오.	
		위치 오차 범위[0x6065], 위치 오차 초과시간[0x6066] 설정값 확인.	운전조건에 맞게 파라미터를 재 조정해 주십시오..	
	기구부 상태 이상	구동부의 구속여부 확인.	기구부를 점검 해 주십시오.	
	드라이브 이상		전원 재투입 후 지속적으로 알람이 발생 하면 드라이브에 이상이 있을 가능성이 있기 때문에 드라이브를 교 체 해 주십시오.	

알람코드 명칭	발생 요인	점검 항목	대처방법	
 Excessive SPD deviation (속도오차 과대)	모터 케이블 이상	단선, 오배선 및 short 확인	모터 케이블을 교체 해 주십시오.	
	엔코더 케이블 이상	단선, 오배선 및 short 확인	엔코더 케이블을 교체 해 주십시오.	
	파라미터 설정 이상	모듈ID[0x2000], 엔코더 타입 [0x2001], 자석 폴 피치[0x2018] 설정값이 적용 모터 라벨 정보와 동일 할 것		적용 모터 라벨 정보와 동일하게 수정 해 주십시오.
		기어비[0x6091] 설정값 확인.		전자기어비를 낮게 설정 해 주십시오.
	기구부 상태 이상	구동부의 구속여부 확인. Limit 접점 센서 동작 상태.	기구부를 점검 해 주십시오.	
	엔코더 이상		전원 재투입 후 지속적으로 알람이 발생 하면 모터에 이상이 있을 가능성이 있기 때문에 모터를교체 해 주십시오.	
	드라이브 이상		전원 재투입 후 지속적으로 알람이 발생 하면 드라이브에 이상이 있을 가능성이 있기 때문에 드라이브를 교체 해 주십시오.	
 Parameter checksum (파라미터 이상)	O/S 변경시	파라미터 설정값이 변수형식의 최대값으로 설정 되어진 파라미터 확인.	초기 파라미터 복원(0x1011) 실시 해 주십시오. 복원을 진행하시면 설정하신 파라미터의 값들이 초기값으로 변경되오니 구동전 파라미터 설정 바랍니다.	
	드라이브 이상		전원 재투입 후 지속적으로 알람이 발생 하면 드라이브에 이상이 있을 가능성이 있기 때문에 드라이브를 교체 해 주십시오.	
 Factory setting (공장 출하값 이상)	파라미터 설정 이상	당사 서비스 부분 문의 디바이스 이름[0x1008] 설정값으로 드라이브 용량 확인	드라이브 용량 재설정 및 OS 재다운로드를 실시해 주십시오. 전원 재투입 후 지속적으로 알람이 발생 하면 드라이브에 이상이 있을 가능성이 있기 때문에 드라이브를 교체 해 주십시오.	

■ Moving Magnet Drive 경고

드라이브가 서보 경고에 해당하는 이상을 감지하면 경고를 발생시킵니다. 이때 드라이브는 정상적인 운전상태를 유지합니다. 경고를 발생시키는 원인이 제거되면 경고는 자동으로 클리어 됩니다. 경고 발생 시 적절한 조치를 하여 주십시오. 경고 마스크 설정(0x2014)을 통해 각 경고의 체크 여부를 설정 할 수 있습니다.

비트	경고 코드	경고 이름
0	W01	좌측 센서보드 통신 이상
1	W02	우측 센서보드 통신 이상
2	W04	소프트웨어 위치 제한
3	-	-
4	W10	운전 과부하
5	W20	드라이브/모터 조합 이상, I/O 설정 이상
6	W40	저전압
7	W80	Emergency 신호 입력



만약 두개의 경고가 동시에 발생하는 경우 각각에 해당하는 비트가 1로 Set 이 됩니다. 예를들어 소프트웨어 위치제한 경고 발생시 2 번째 Bit 가 Set 되고 엔코더 배터리 저전압이 경고 발생시 1 번째 비트가 Set 되므로 두개의 경고는 '0x06'으로 조합되고 세그먼트창에 'W06' 표시로 해당 알람 확인이 가능합니다.

경고상태(CODE) 명칭	발생 요인	점검항목	대처방법	
 L_SENS_COMM (좌측 센서 통신 이 상)	엔코더 케이블 이상	케이블 제작 상태 확인 (전원선 Pair, 신호선 Pair, FG 쉴드 연결 상태 등)	전원을 재 점검 해 주십시오.	
	모듈 이상		전원 재투입 후 지속적으로 알람이 발생 하면 모듈에 이상이 있을 가능성이 있기 때문에 드라이브를 교체 해 주십시오.	
	드라이브 이상		전원 재투입 후 지속적으로 알람이 발생 하면 드라이브에 이상이 있을 가능성이 있기 때문에 드라이브를 교체 해 주십시 오.	
 R_SENS_COMM (우측 센서 통신 이 상)	엔코더 케이블 이상	케이블 제작 상태 확인 (전원선 Pair, 신호선 Pair, FG 쉴드 연결 상태 등)	전원을 재 점검 해 주십시오.	
	모듈 이상		전원 재투입 후 지속적으로 알람이 발생 하면 모듈에 이상이 있을 가능성이 있기 때문에 드라이브를 교체 해 주십시오.	
	드라이브 이상		전원 재투입 후 지속적으로 알람이 발생 하면 드라이브에 이상이 있을 가능성이 있기 때문에 드라이브를 교체 해 주십시 오.	
 SW_POS_LMT (소프트웨어 위치 제한)	파라미터 설정 이상	소프트웨어 위치 제한 기능 설정 [0x2400], 소프트웨어 위치 제한 [0x607D] 설정값 확인	소프트웨어 위치 제한 기능 설정[0x2400] 값 변경 또는 소프트웨어 위치 제한 [0x607D]의 최소 위치 제한값과 최대 위 치 제한값 설정을 변경합니다.	
 OV_LOAD (운전 과부하)	정격 부하를 초과하여 연속 기동한 경우	정속 구간 및 정지시 누적 운전 부하 율[0x2603], 과부하 경고레벨 설정 [0x2010] 설정값 확인	모터, 드라이브 용량을 변경해 주십시오. 계인 조정을 해 주십시오. 과부하 경고 레벨[0x2010] 설정값을 조정 해 주십시오.	
	모터 브레이크 이상	SVON 시 모터 브레이크 개방 여부 확인.	모터 브레이크에 전원을 공급 해 주십시오..	
	파라미터 설정 이상	모터ID[0x2000], 엔코더 타입[0x2001], 엔코더 형식[0x2002]설정값이 적용 모터 라벨 정보와 동일 할 것		모터 라벨 정보와 일치하도록 파라미터를 수정 해 주십시오.
		과부하 검출 기본 부하율 설정 [0x200F] 설정값 확인.		적정한 값으로 설정 하십시오.
	기구부 상태 이상	구동에 문제가 없을것		기구부를 점검 해 주십시오.
	모터 케이블 이 상	오배선 및 short 확인		모터 케이블을 교체 해 주십시오.
	엔코더 케이블 이상	오배선 및 short 확인		엔코더 케이블을 교체 해 주십시오.
 SETUP	드라이브/모터 조합 이상	적용모터의 전류용량이 드라이브 전 류용량보다 더 큰지 확인.	토크 제한값을 낮추거나 드라이브 전류용 량보다 낮은 모터로 교체 해 주십시오.	

경고상태(CODE) 명칭	발생 요인	점검항목	대처방법
(설정 이상)	IO 설정 이상	디지털 입력 신호설정[0x2200] ~ [0x2208], 디지털 출력 신호설정 [0x2210]~[0x2213] 에서 신호 할당이 중복인지 확인.	운전 상태에 맞게 올바른 파라미터 설정을 해 주십시오.
 UD_VTG (저전압)	주전원 입력전압 이상	주전원 전압이 134[Vac] 이상인지 확인. 주전원이 정상적으로 입력되고 있는 상태에 DC링크 전압[0x2605]값이 190~405[Vdc] 인지를 확인.	전원을 재 점검 해 주십시오. 드라이브를 교체 해 주십시오.
	운전중 전원전압이 떨어질때	주전원 배선 상태를 확인.	공급 전압을 3 상으로 사용 해 주십시오.
	EMG 접점 이상	EMG 접점에 의해 비상정지한 상태입니다. 배선 및 드라이브 파라미터(드라이브 제어 입력1[0x211F], 디지털 입력 신호1 설정[0x2200]~디지털 입력 신호 16설정[0x220F]) 설정 확인.	운전 상태에 맞게 배선 및 파라미터 설정을 해 주십시오.
 EMG (Emergency 신호 입력)	드라이브 이상		전원 재투입 후 지속적으로 알람이 발생하면 드라이브에 이상이 있을 가능성이 있기 때문에 드라이브를 교체 해 주십시오.

13. 시운전

안전하게 올바른 시운전을 하기 위하여 시운전 전에 다음 사전 점검 확인을 하여 주십시오. 만일 문제가 있다면 시운전 전에 적절한 조치를 취하여 주십시오.

■ Moving Magnet Module 상태에 대하여

설치 및 배선은 올바르게 이루어져 있는가?

각 체결부의 헐거움은 없는가?

장기간 보존되어 있던 서보 모듈을 시운전하는 경우, 서보 모듈의 보수 점검요령에 따라 점검하여 주십시오. 보수 점검에 대해서는 「12. 보수와 점검」을 참조하십시오.

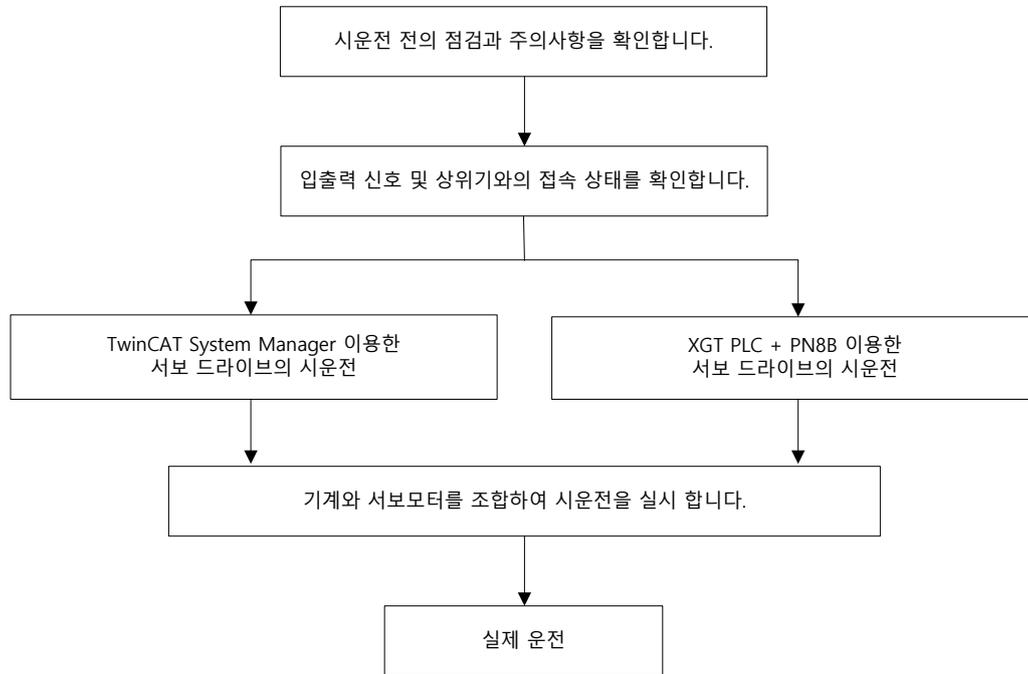
■ Moving Magnet Drive 상태에 대하여

설치 및 배선, 접속은 올바르게 이뤄져 있는가?

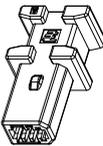
Moving Magnet Drive 에 공급되는 전원전압은 올바른가?

13.1 운전 준비

시운전은 다음과 같은 순서로 실시합니다.



시운전 전 상위장치와 Moving Magnet Drive 사이의 배선이 올바르게 이뤄져 있는지, Moving Magnet Drive의 오브젝트 설정이 올바르게 이뤄져 있는지 확인합니다.

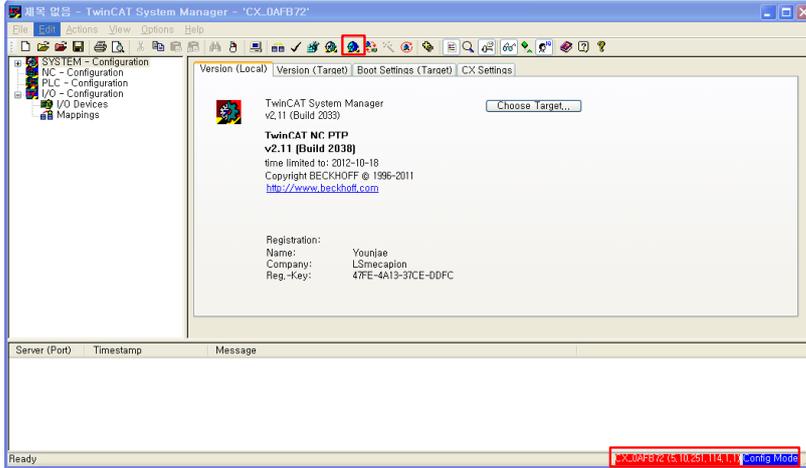
순서	조 작	참 조
1	Moving Magnet Drive의 전원 커넥터 및 안전기능 커넥터를 접속하여 주십시오	「2.5 입출력 신호의 배선」 참조
2	모터 케이블과 엔코더 케이블을 Moving Magnet Drive에 접속하십시오	「2.5 입출력 신호의 배선」 참조
3	<p>안전기능을 사용할 경우는 STO 안전기기 커넥터를 접속합니다.</p>  <p>(㉞) 안전기능을 사용하지 않을 경우는 Moving Magnet Drive 부속인 안전점퍼 커넥터를 STO에 삽입하여 주십시오. 커넥터를 설치 하지 않을 경우 모터 전류가 공급되지 않고 모터에서 토크가 출력되지 않습니다. 이 경우 전원 ON시의 패널 모니터의 상태가 "Sto"가 됩니다.</p> <p>(㉞) STO에 부속되어 있는 안전점퍼 커넥터를 분리하는 경우, 모터 주회로 커넥터를 뽑고 나서 점퍼 커넥터 측면의 록 이젝터를 Moving Magnet Drive 측</p>	「2.5 입출력 신호의 배선」 참조

	으로 누르면서 커넥터 본체를 뽑아내 주십시오. 록이 해제 되지 않은 상태에서 뽑아내면 커넥터가 파손되는 경우가 있습니다. 주의하여 작업해 주십시오.	
4	상위장치와 Moving Magnet Drive간에 EtherCAT 통신 커넥터 ECAT IN, OUT을 접속하여 주십시오. (주) CAT5, SFTP 케이블을 사용하십시오.	「2.5 입출력 신호의 배선」 참조
5	Moving Magnet Drive의 전원을 ON 합니다. Moving Magnet Drive 통신상태는 Safe OP 상태입니다. Moving Magnet Drive의 패널 모니터의 상태가 아래 그림과 같은지 확인합니다.  Link/Activity LED는 Flickering 합니다. RUN LED는 Single Flash 합니다. (주)Error LED가 점멸 혹은 ON 상태이고, 모니터 패널의 상태가 AL-xx 이면 「매뉴얼 보수와 점검」을 참조하십시오. (주)Link/Activity LED가 Flickering 하지 않으면 통신이 연결 되지 않은 상태입니다.	「12. 보수와 점검 참조」
6	이상으로 시운전 준비를 위한 입력신호 회로의 접속과 상태확인을 완료 하였습니다.	「12. 보수와 점검 참조」

13.2 TwinCAT System Manager 를 이용한 시운전

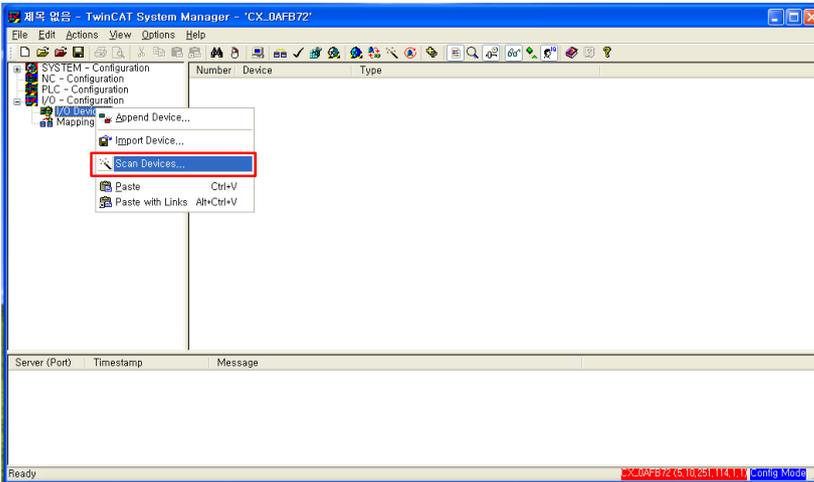
■ 시운전 절차

순서	조 작	참조
1	TwinCAT System Manager를 실행하기 전 Moving Magnet Drive XML파일을 스키마폴더(C:\TwinCAT\Io\EtherCAT)에 복사 하십시오.	
2	TwinCAT System Manager를 실행합니다.	
3	Target System을 선택합니다. 원격지원 시스템을 이용해 시운전을 하는 경우 원격지원 시스템의 장치를 선택하십시오.	
4	TwinCAT System을 "Config Mode"로 재시작시켜 주십시오. <ul style="list-style-type: none"> TwinCat System Manager의 아래 아이콘 "Set/Reset TwinCAT to Config Mode"으로 System을 Config Mode로 재시작 할 수 있습니다. 	



시스템에 접속된 EtheCAT 통신 기반의 장치들을 검색합니다.

- TwinCAT 시스템의 Work Space 창의 I/O Devices를 마우스 우클릭하여 "Scan Devices"를 선택합니다.

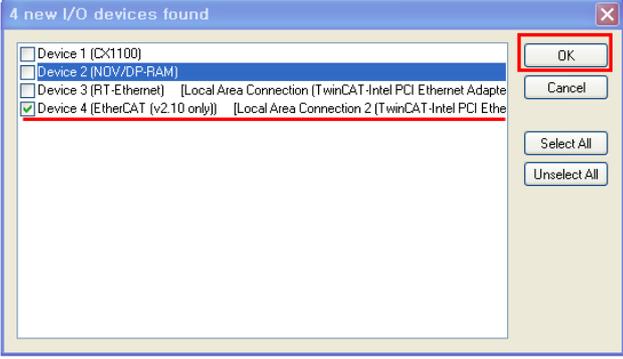
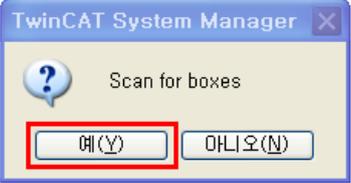


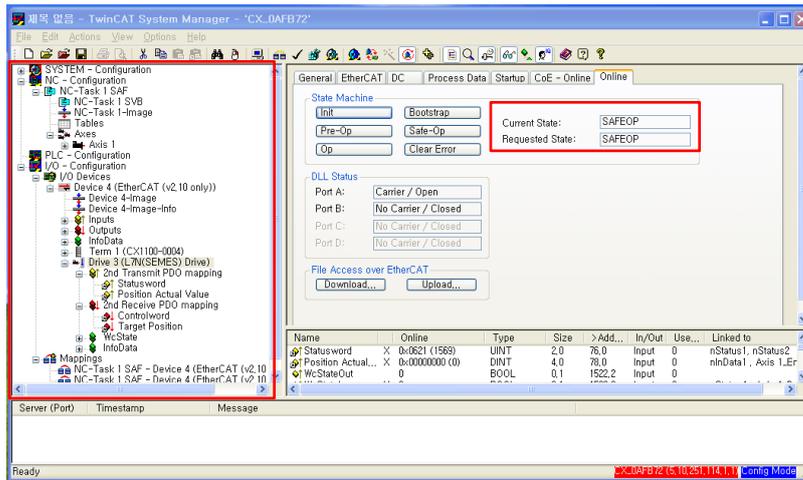
5

- TwinCAT System Manager에서 아래의 다이얼로그 창이 Pop-up 되면, 다이얼로그의 "확인" 버튼을 선택합니다.



- New I/O devices found 다이얼로그 창이 Pop-up 되면, 시운전이 필요한 장치 또는 Moving Magnet Drive 을 선택하고 "OK"버튼을 선택합니다.

	 <ul style="list-style-type: none"> 아래의 다이얼로그 창이 Pop-up 되면, 예 버튼을 선택합니다. 	
<p>6</p>	<p>NC-Configuration에 Moving Magnet Drive의 NC Task를 추가합니다.</p> <ul style="list-style-type: none"> 아래의 다이얼로그 창이 Pop-up 되면, 예를 선택합니다. 	
<p>7</p>	<p>TwinCAT System Manager가 TwinCAT PLC등과 독립적으로 장치를 제어할 수 있도록 Free RUN 상태로 만들어 주십시오.</p> <ul style="list-style-type: none"> 아래의 다이얼로그 창이 Pop-up되면, 예를 선택합니다. 	
<p>8</p>	<p>좌측 Workspace의 NC-Configuration Tree에 NC Task가 추가되고, "I/O-Configuration" Tree에 Moving Magnet Drive가 등록되었는지 확인하십시오.</p> <ul style="list-style-type: none"> 연결한 Moving Magnet Drive가 등록되어 있으면 선택합니다. 우측에 "Online" Tab을 클릭하여 "Current State" 와 "Requested State" 가 "SAFEOP" 상태인지를 확인하십시오. 	



*드라이브종류에 따라 'Drive X(L7xx Drive)'이 다를 수 있음

EtherCAT 통신상태를 SafeOP 에서 OP상태로 전환 하여 MailBox Communication과 Process Data Communication을 활성화 시킵니다.

- 메뉴바의 Generate Mappings 아이콘을 클릭합니다.
NC Task와 I/O Device에서 정의된 Image를 Mapping 합니다.



- 9
- 메뉴바의 Check Configuration 아이콘을 클릭합니다.
현재 설정한 구성에 대하여 이상여부를 확인합니다.



- 메뉴바의 Activate Configuration 아이콘을 클릭합니다.
Project Configuration을 Windows Registry에 저장합니다.



EtherCAT 통신상태가 SafeOP상태에서 OP상태로 전환되었는지 확인하여 주십시오.

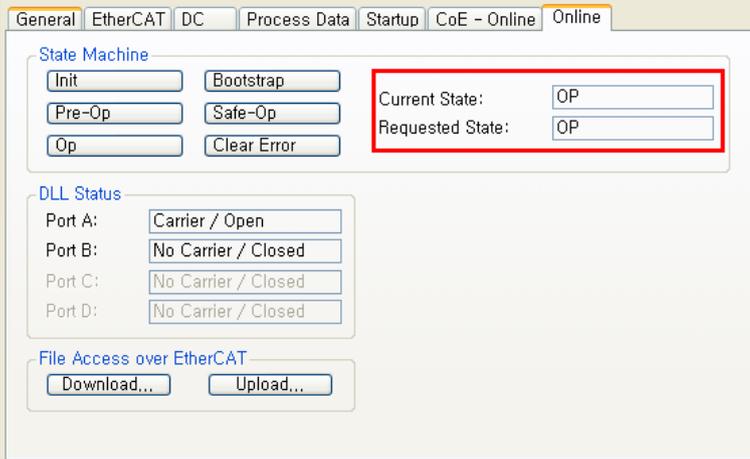
- Moving Magnet Drive의 패널 모니터의 상태와 TwinCAT System의 I/O Device(Moving Magnet Drive)의 Online 상태가 아래 그림과 같은지 확인 합니다.

- 패널 모니터상태 확인

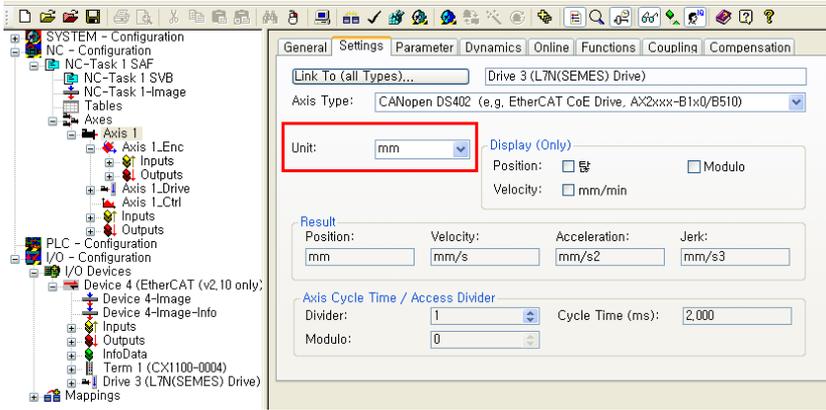


- 통신 LED 확인
Link/Activity LED는 Flickering 합니다.
RUN LED는 ON입니다.
- TwinCAT System의 I/O Device의 Online 상태 확인

10

	<p>워크스페이스의 I/O-Configuration Tree 에서 시운전 Moving Magnet Drive를 선택> "Online" Tab 선택하여 "Current State"와 "Requested State" 가 OP 상태인지를 확인합니다.</p>  <ul style="list-style-type: none"> TwinCAT System Manager 의 메뉴 창 우측하단의 상태가 Run 상태인지를 확인합니다. 	
11	<p>이상으로 TwinCAT System Manager에 NC-Task 및 I/O Devices(Moving Magnet Drive) 추가 완료 하였습니다.</p>	

■ NC-Task Axis 파라미터 설정

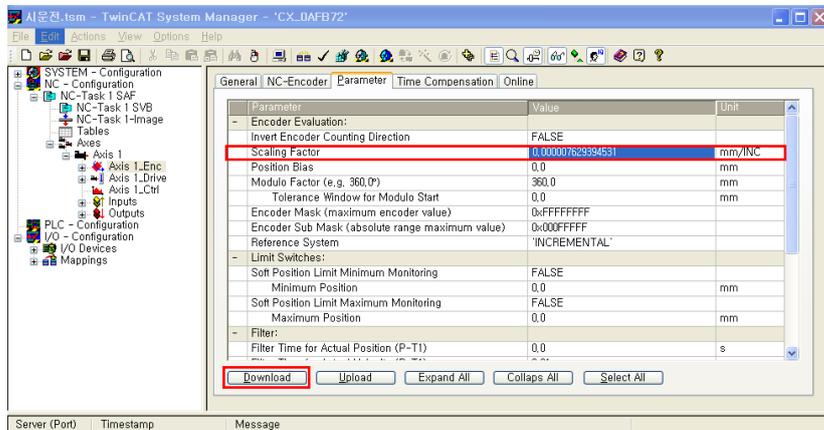
순서	조 작	참조
1	<p>해당 축의 Display단위를 설정하십시오.</p> <ul style="list-style-type: none"> "Axis1"을 선택합니다. "Settings" Tab을 선택합니다. 위치와 속도를 위한 Display 단위를 선택합니다. 	

- (㉞) 위 그림의 Unit의 단위를 mm 또는 degree로 변환하였을 때 실제 단위가 변환 되는 것이 아님을 주의 하십시오.
- (㉞) 단위를 변경하고 아래 Axis Scaling Factor를 조정하십시오.

Axis Scaling Factor를 설정하십시오. Axis Scaling Factor는 모터 Shaft가 1회 전하는 동안 축의 부하가 이동하는 거리를 설정할 수 있습니다.

- Axis1"을 선택합니다.
- "Parameter" Tab을 선택합니다.
- "Scale Factor" 을 설정합니다.
- 설정 후 다운로드 합니다.

2

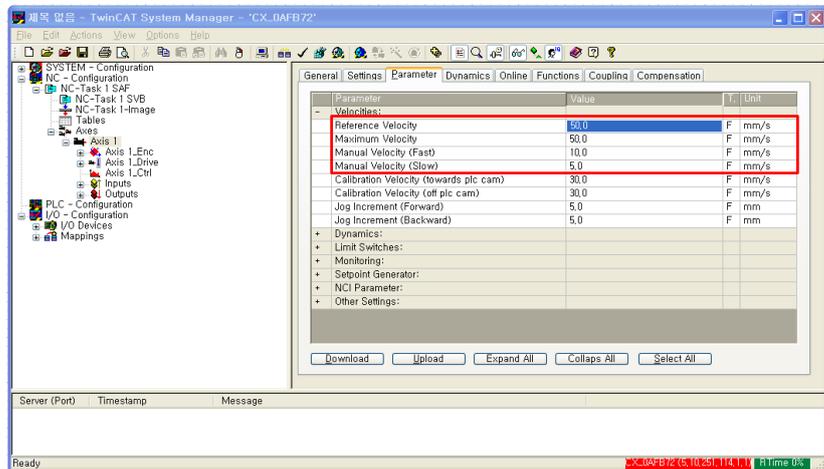


- (㉞) Scaling Factor을 설정하지 않을 경우, 기본값은 0.0001 입니다.
- (㉞) 설정 후 다운로드를 하십시오.

시운전 축의 속도 파라미터를 설정하십시오

- "Axis 1"을 선택합니다.
- "Parameter" Tab을 선택합니다.
- "Maximum Velocity", "Manual Velocity(Fast)", "Manual Velocity(slow)"을 설정합니다. 설정 후 설정된 값을 다운로드 합니다.

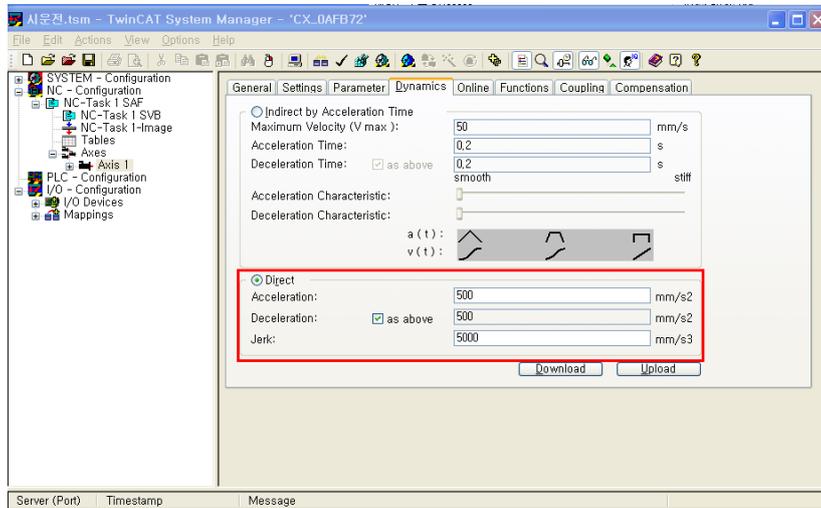
3



시운전 축의 속도, 가속도, 가가속도를 설정하십시오

가속도, 감속도, 가가속도는 시운전 축에 대해서 직접 설정하거나 또는 TwinCAT NC는 설정된 profile timing을 기반으로 가속도를 계산할 수도 있습니다.

- Axis 1을 선택합니다.
- "Dynamics" Tab을 선택합니다."
- 직접 가속도, 감속도, 가가속도를 설정합니다.
 - "Direct" 라디오 버튼을 선택합니다.
 - 가속도, 감속도, 가가속도를 설정합니다.
 - 설정된 값을 다운로드 합니다.



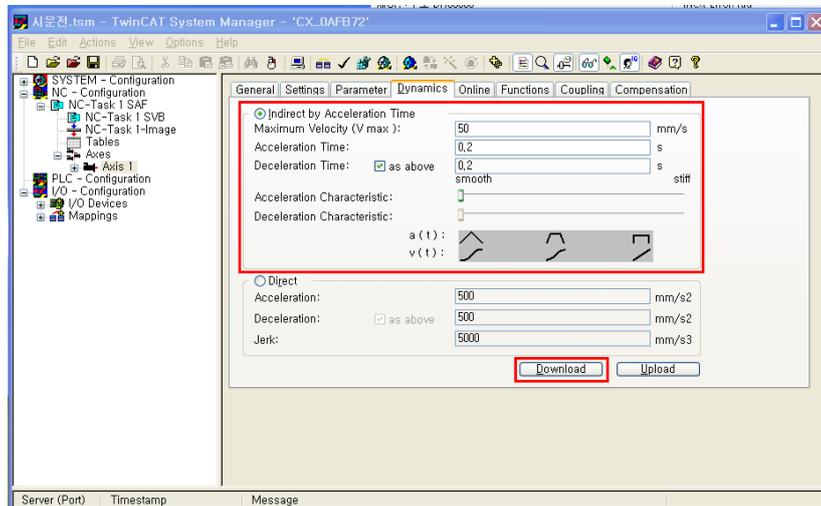
4

- 간접 가속도, 감속도, 가가속도를 설정합니다.

가속시간을 설정하여 간접적으로 가속도, 감속도, 가가속도를 설정합니다.

Acceleration Time을 변경하면 자동으로 Acceleration 값이 변경됩니다.

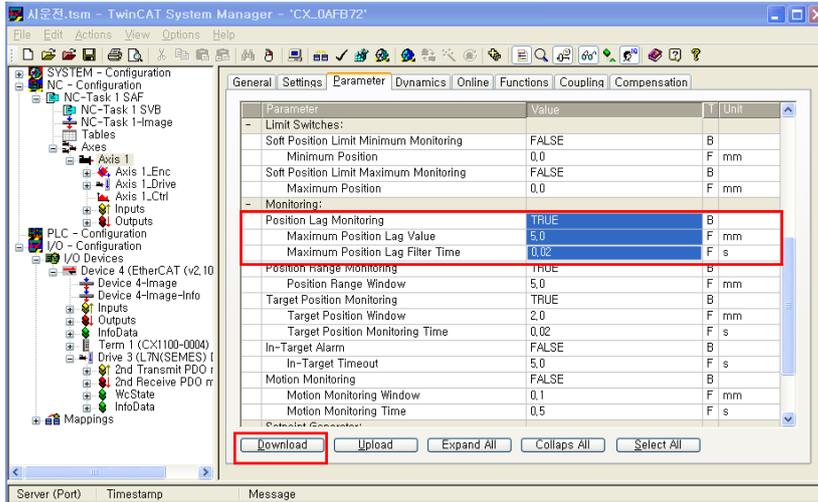
- "Indirect by Acceleration Time" 라디오 버튼을 선택합니다.
- 가속도, 감속도, 가가속도를 설정합니다.
- 설정된 값을 다운로드 합니다.



5

Position Lag Monitoring(Following Error)을 설정하십시오.

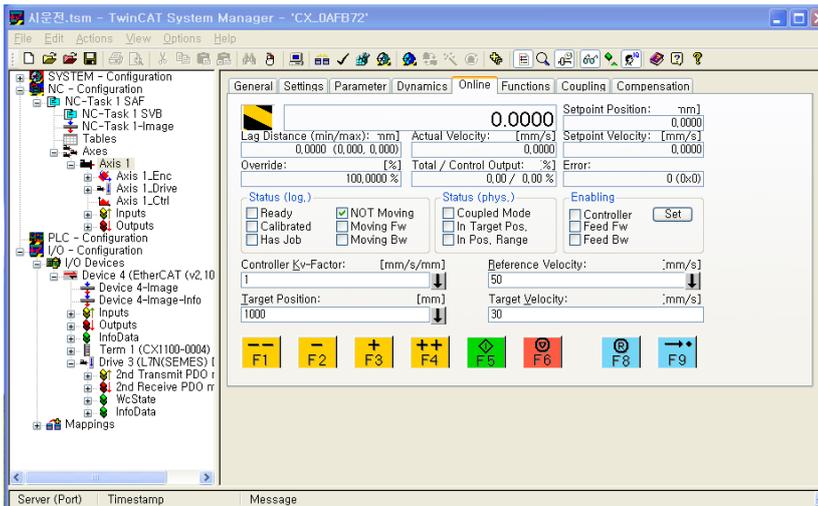
- "Axis 1"을 선택합니다.
- "Parameter Tab"을 선택합니다.
- Position Lag Monitoring을 설정합니다.
- Position Lag Filter Time을 설정합니다.
- 설정된 값을 다운로드합니다.



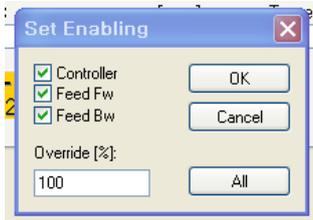
(㉞) Position Lag Monitoring 은 주어진 CycleTime 시점의 Position reference 와 Actual Position 사이의 차입니다. Position Lag Monitoring 이 활성화되면, following error 가 설정된 값을 초과할 경우 TwinCAT NC 는 알람을 발생립니다.

■ TwinCAT NC Axis 를 이용한 Moving Magnet Drive 시운전

순서	조 작	참 조
1	TwinCAT NC 축을 "Servo On" 합니다. <ul style="list-style-type: none"> ▪ "Axis 1"을 선택합니다. ▪ "Online" Tab을 선택합니다. 	



- "Set" 버튼을 클릭하십시오.



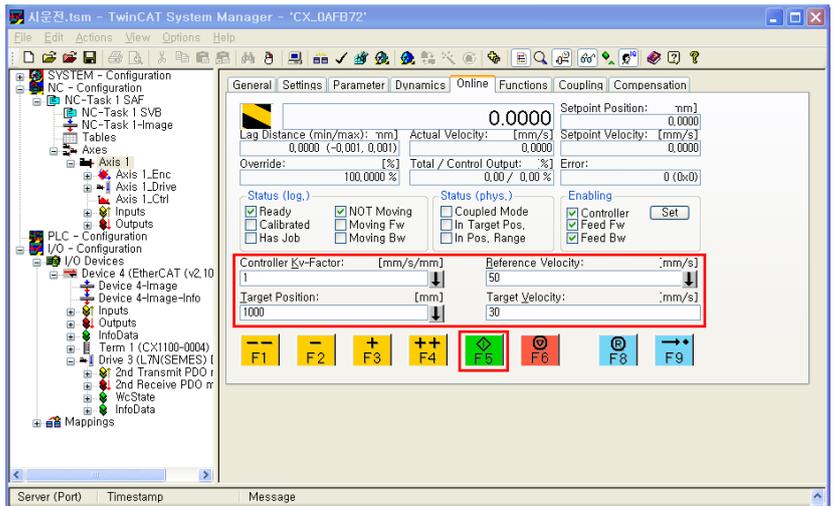
- "Controller", "Feed Fw", "Feed Bw"을 선택하십시오.
- "Override"를 100%로 설정하십시오.
- "OK" 버튼을 클릭하십시오.
- Moving Magnet Drive의 패널 모니터의 상태가 아래 그림과 같은지 확인하십시오.



아래의 버튼을 조작하여 수동 시운전을 합니다.(JOG)

2		Manual Velocity(Fast)로 지정된 속도로 역회전합니다.
		Manual Velocity(slow)로 지정된 속도로 역회전합니다.
		Manual Velocity(slow)로 지정된 속도로 정회전합니다.
		Manual Velocity(Fast)로 지정된 속도로 정회전합니다.

- 3
- 상대좌표로 시운전을 합니다.
- "Target Position"을 설정합니다.
 - "Target Velocity" 설정하십시오.
 - "F5"번을 클릭 하십시오



- 현재위치에서 설정된 Target Position 까지 이동하고 가감속 정지 합니다.
 - Target Position까지 이동 후 Set Position이 Target Postion과 동일한지 확인하십시오.
 - 상대좌표 운전중에 "F6"을 클릭하여 정지할 수 있습니다.
 - 알람 발생 시에 "F8"을 클릭하여 알람을 RESET 할 수 있습니다.
- (※) Position limit가 활성화 되었다면, Target Postion은 Position limit 범위 이 내에 위치로 설정하십시오.

4

TwinCAT NC 축을 "Servo Off" 합니다.

- "Set"을 클릭합니다.
- "Controller", "Feed Fw", "Feed Bw" 선택 해제 합니다.
- "OK"버튼을 클릭합니다.

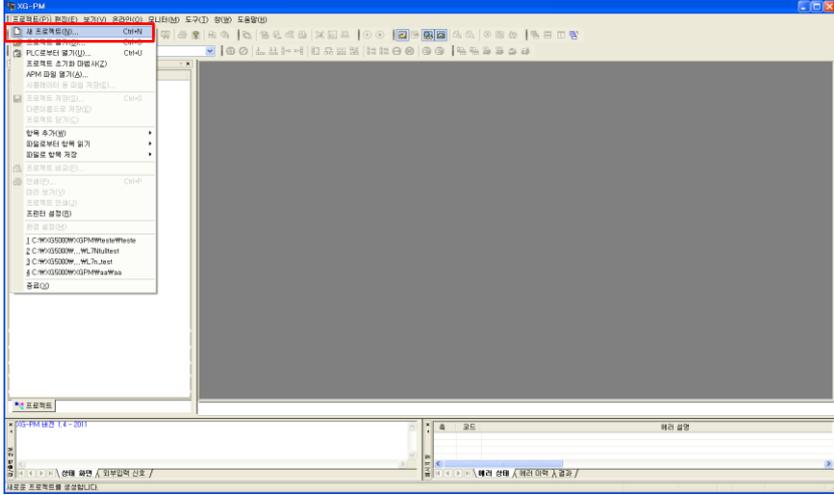
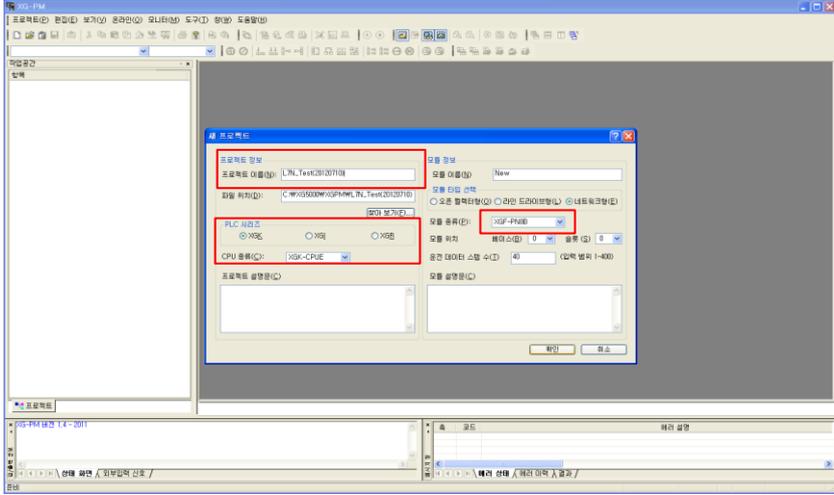


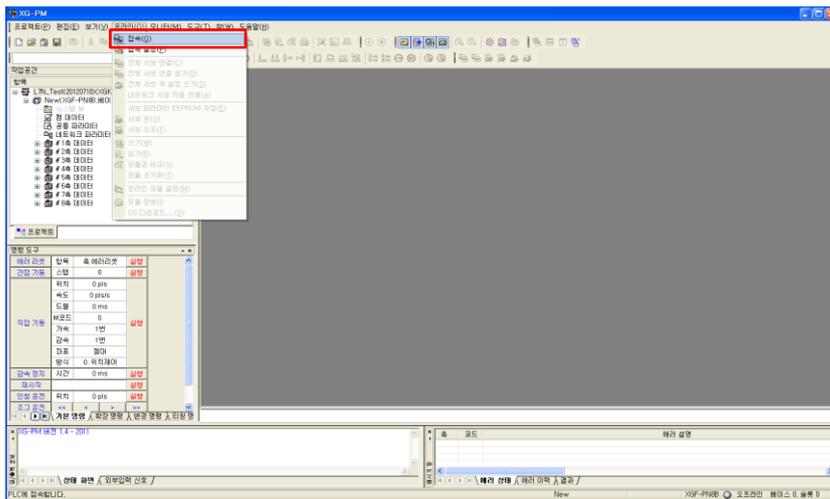
5

TwinCAT NC Axis를 이용한 드라이브 시운전을 완료하였습니다.

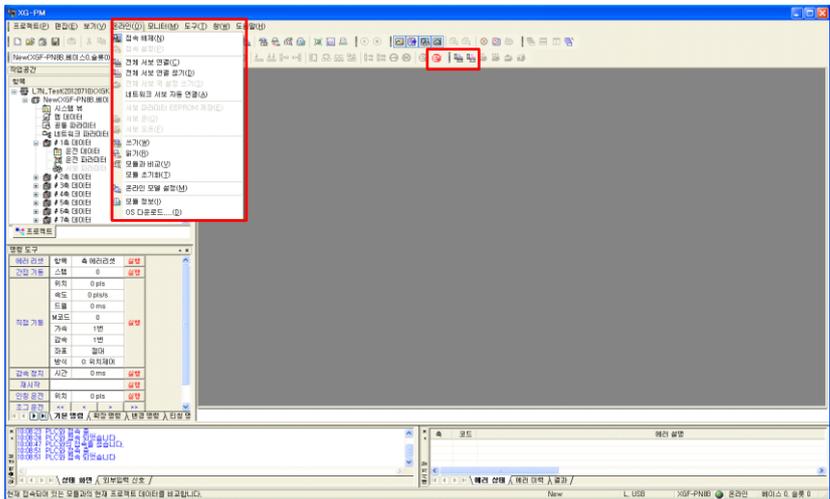
13.3 LS 산전 PLC(XGT + PN8B)를 이용한 시운전

■ 시운전 절차

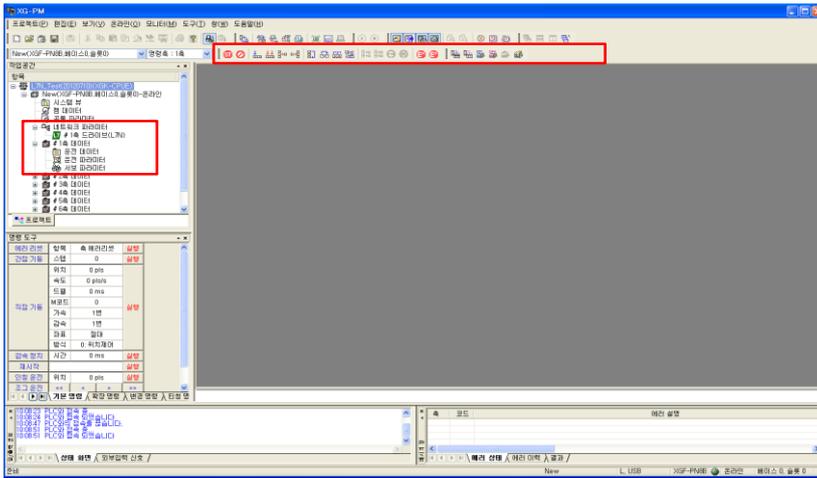
순서	조 작	참조
1	XG-PM을 실행합니다.	
2	<p>새 프로젝트를 생성합니다.</p> <ul style="list-style-type: none"> 메뉴바 프로젝트 → 새 프로젝트를 클릭합니다. 	
3	<p>프로젝트 이름을 작성합니다.</p> <ul style="list-style-type: none"> PLC 시리즈와 CPU 종류 선택합니다. 모듈 종류(XGF-PN8B)를 선택하고 확인을 클릭합니다. 	
4	<p>PC와 PLC 간에 통신이 접속 됩니다.</p> <ul style="list-style-type: none"> 메뉴바 온라인 → 접속을 클릭합니다. 	



- PC와 PLC간에 통신접속되면 PLC와 Moving Magnet Drive의 연결기능이 아래 그림과 같이 활성화 됩니다.



- PLC와 Moving Magnet Drive를 접속합니다.
- 최초 연결 시 "네트워크 서보 자동 연결"을 통해 좌측 워크스페이스의 네트워크 파라미터 와 서보파라미터를 활성화 시킵니다.
- 5
- Moving Magnet Drive와 PLC가 연결되면 서보파라미터가 활성화 되며 모터를 시운전 할 수 있는 기능이 활성화 됩니다.
 - 다축을 연결 했을 경우 연결한 축 수만큼 서보파라미터가 활성화 됩니다.



* 드라이브종류에 따라 '#1 축 드라이브(L7xx)'이 다를 수 있음

- Moving Magnet Drive의 패널 모니터의 상태가 아래 그림과 같은지 확인하십시오.



- 상태 LED의 상태를 확인하십시오.

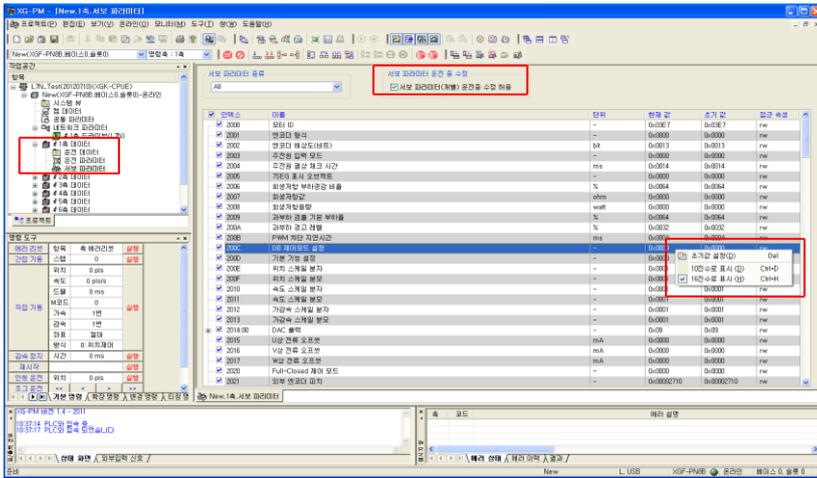
Link/Activity LED는 Flickering 합니다.

RUN LED는 ON입니다.

(주) 네트워크 서버 자동 연결은 XGT에 연결된 장치를 등록하고 연결된 장치의 파라미터를 초기화 합니다.

(주) 다음 연결부터는 서버 자동 연결을 통해 장치를 등록하고 파라미터를 초기화된 상태임으로 전체 서버 연결, 전체 서버 연결 끊기를 통해 XGT와 Moving Magnet Drive를 연결합니다.

(주) XGT의 연결된 장치에 변동이 있을 경우, 서버 자동 연결을 통해 연결된 장치와 파라미터를 초기화 합니다.

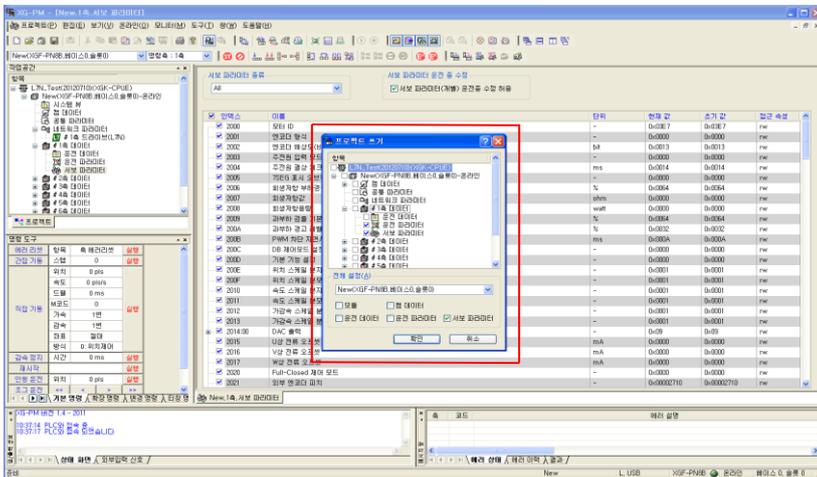


- 변경할 파라미터를 선택하여 변경합니다.
- 운전 중 파라미터를 변경하기 위해서는 중앙 상단에 “서보 파라미터 운전 중 수정허용” 체크박스를 체크합니다.
- 파라미터 값을 10진수 혹은 16진수로 표시할 수 있습니다.

설정된 파라미터를 저장합니다.

- 메뉴바 → 온라인 → 쓰기를 클릭합니다.
- 프로젝트 쓰기 다이얼로그 창이 활성화 되면, 시운전 축의 운전데이터, 운전 파라미터, 서보 파라미터의 체크박스를 체크후 확인을 클릭하여 설정된 파라미터를 저장합니다.

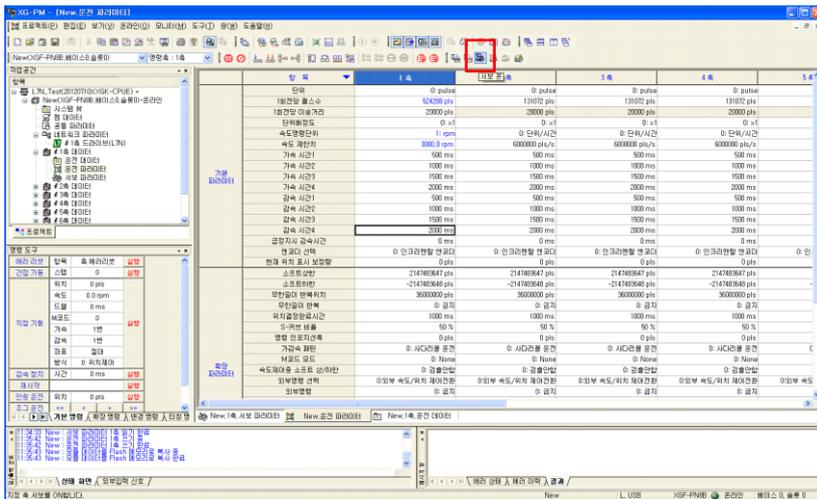
11



서보ON 합니다.

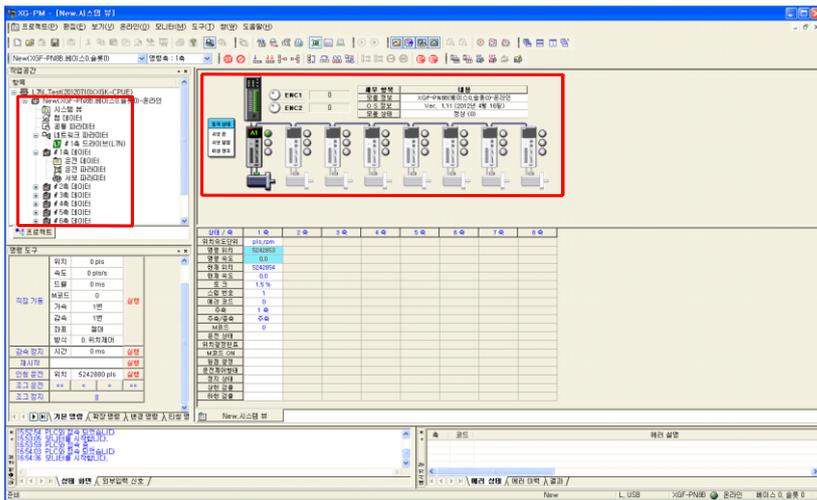
12

- 메뉴바의 서보ON 아이콘을 클릭하여 시운전 축의 Moving Magnet Drive를 서보 ON 합니다.



설정된 파라미터를 저장합니다.

- Workspace의 "시스템뷰"와 "기본명령" Tab을 선택하면 아래의 그림과 같이 Moving Magnet Drive의 상태를 확인할 수 있습니다.



13

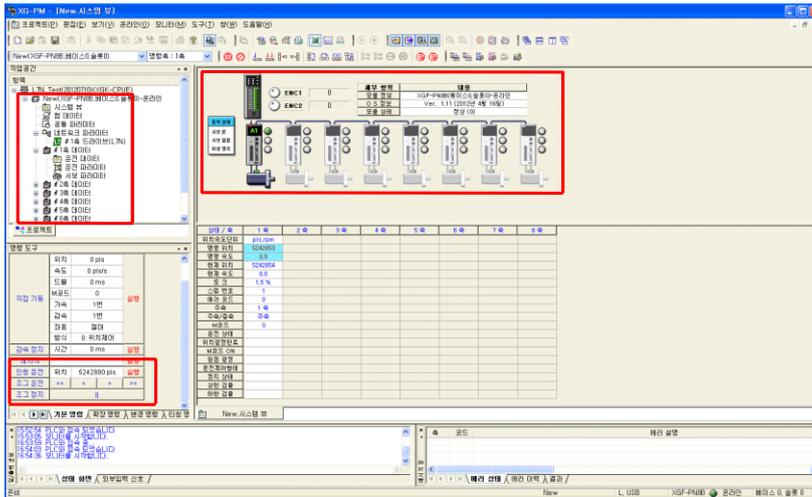
- Moving Magnet Drive의 패널 모니터의 상태가 아래 그림과 같은지 확인하십시오.



- 상태 LED의 상태를 확인하십시오.
- Link/Activity LED는 Flickering 합니다.
RUN LED는 ON입니다.

14

조그 운전 및 인칭 운전을 이용한 시운전

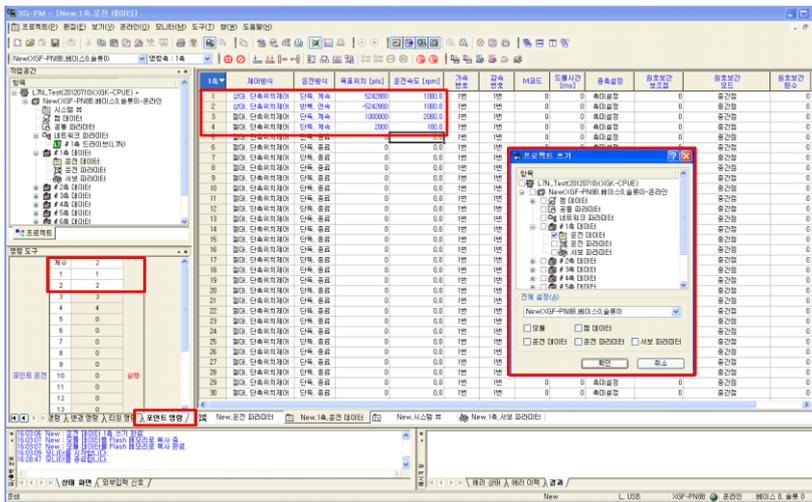


- "조그운전"은 운전 파라미터의 설정값으로 모터가 구동 됩니다.
- "인칭운전"은 입력한 위치로 모터가 이동합니다.
- 위치값 입력 후 "실행"버튼을 클릭 하여 시운전 합니다.

Point to Point 시운전

- Workspace → 명령도구 → 포인터 명령 탭을 선택합니다.
- 운전 데이터를 설정 합니다.
- Workspace의 "포인트 명령" 탭에서 포인트 운전 개수와 순위를 지정합니다.
- 메뉴바 온라인 → 쓰기를 클릭 하여 운전데이터를 저장합니다.
- 포인트 명령 탭에서 "실행" 버튼을 클릭하여 시운전을 합니다.

15



16

XGT를 이용한 드라이브 시운전을 완료하였습니다.

14. 부록 i (업데이트)

14.1 펌웨어 업데이트

14.1.1 USB OTG 이용

드라이브가 USB 호스트 기능을 수행하여 USB 메모리 내의 펌웨어 파일을 검색 후 드라이브 내부 Flash 메모리에 다운로드를 수행하는 기능입니다. PC 없이 USB 메모리와 OTG 케이블을 이용하여 간편하게 펌웨어 업데이트를 할 수 있습니다. 업데이트 절차는 아래와 같습니다.

- (1) 다운로드 케이블(USB OTG Cable) 및 USB 메모리를 준비합니다.

다운로드 케이블은 USB Female Plug Type A, USB Mini B 5pin 으로 구성된 USB OTG 케이블을 사용합니다.



- (2) USB 메모리에 업데이트할 펌웨어 파일(L7MMT_FW.bin)을 복사합니다.

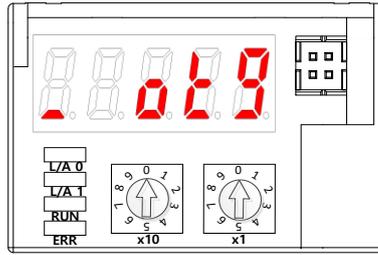
***주의**

1. USB 메모리의 Root 디렉토리에 L7MMT_FW.bin 파일이 위치해 있어야 하며, 파일의 확장자를 포함한 전체 이름이 일치해야 합니다.

2. USB 메모리의 포맷 방식은 FAT32(기본값)으로 설정되어 있어야 합니다.

- (3) USB 메모리를 USB OTG 케이블에 연결 후 드라이브의 USB 단자에 연결하고 드라이브의 전원을 ON 합니다.

- (4) 서보 상태 표시 용 7-Segment 에 'boot'라고 표시 후 'otg'라고 표시 되면 펌웨어 업데이트 중인 상태이며, FND Digit5 의 가로 바 3 개가 아래부터 순서대로 점등되면 다운로드가 완료된 상태이며, 이때 전원 OFF 후 USB OTG 케이블 및 USB 메모리를 제거합니다.



(OTG 를 이용한 펌웨어 다운로드 시작시 7-Segment 표시)

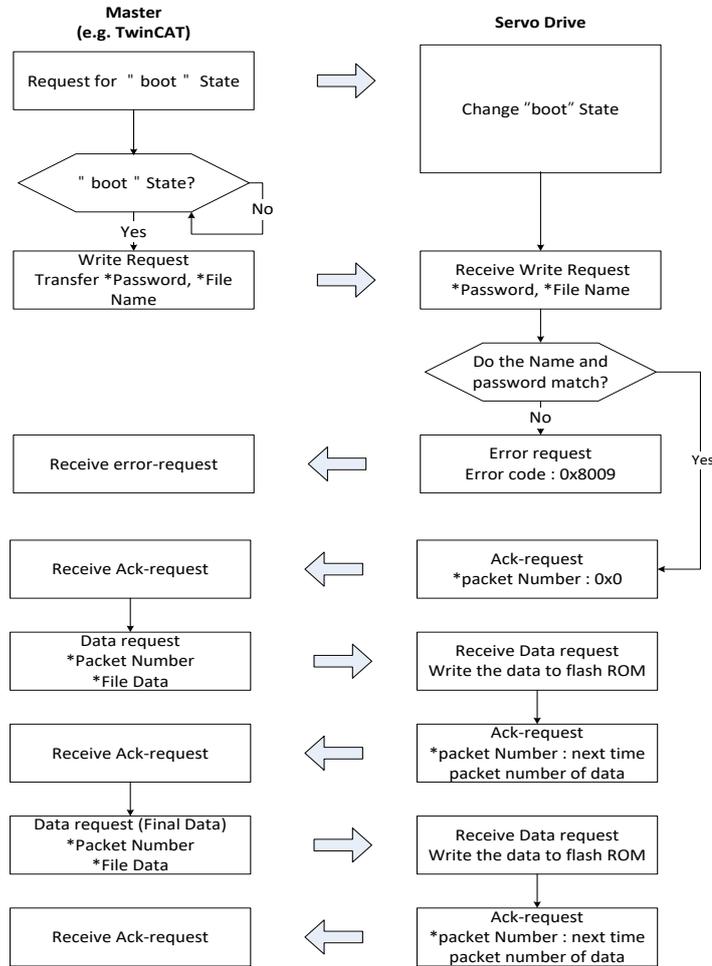
다운로드 완료 후 자동으로 OS 영역으로 점프함.(_bb 로 표시됨)



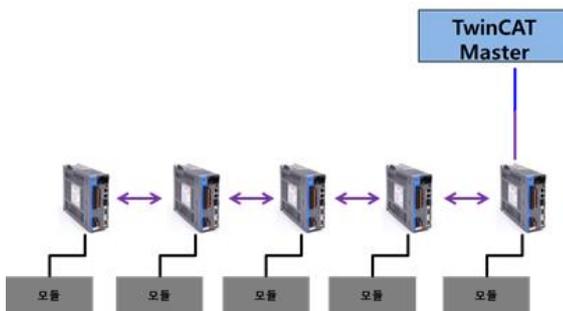
(5) 전원 재투입 후 펌웨어 업데이트 여부를 확인합니다.

14.1.2 FoE(File access over EtherCAT) 이용

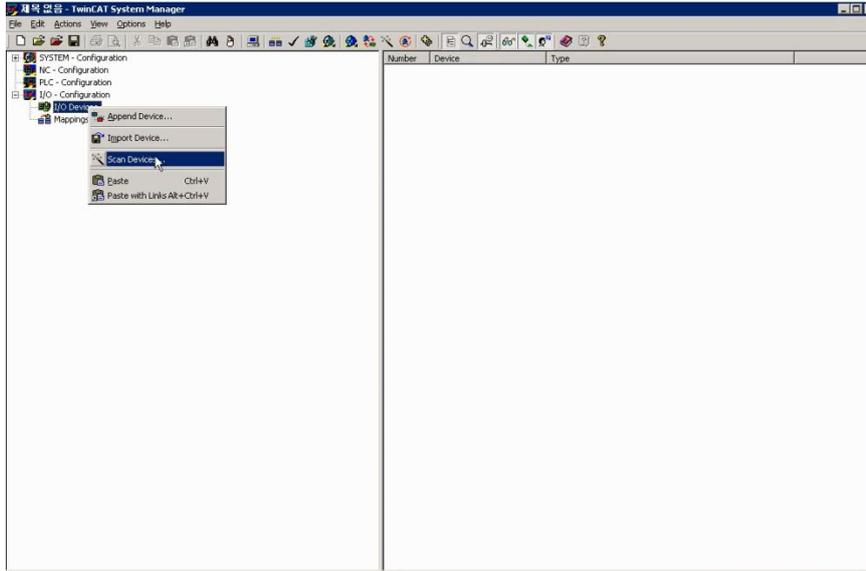
EtherCAT 을 이용한 간단한 파일 전송 프로토콜로써 펌웨어 업데이트를 가능하게 합니다. 드라이브와 상위제어기(e.g. TwinCAT)가 연결되어 있을 때 FoE 를 통해서 원격으로 간편하게 펌웨어를 업데이트 할 수 있습니다. 업데이트 절차는 다음과 같습니다.



(1) 드라이브와 TwinCAT 간 통신을 연결합니다.



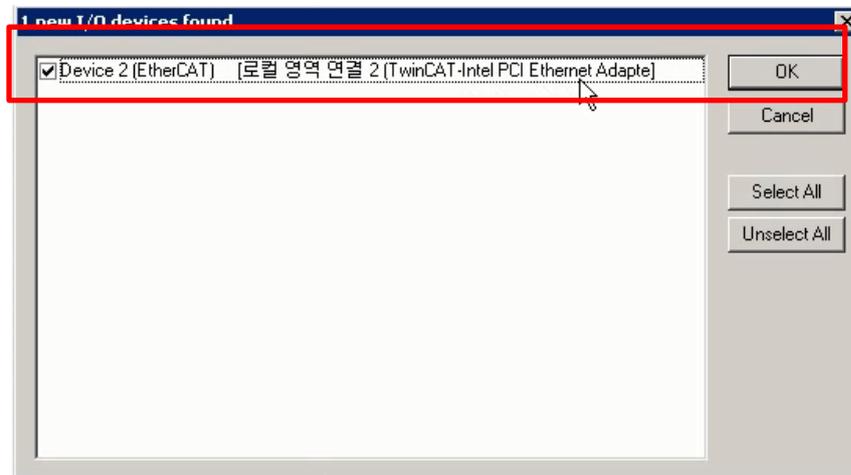
(2) I/O - Configuration -> I/O Devices -> 오른쪽 마우스 클릭 Scan Devices 선택



(3) Not all types of devices can be found automatically 메시지 출력 시 확인 선택



◆ 확인 선택

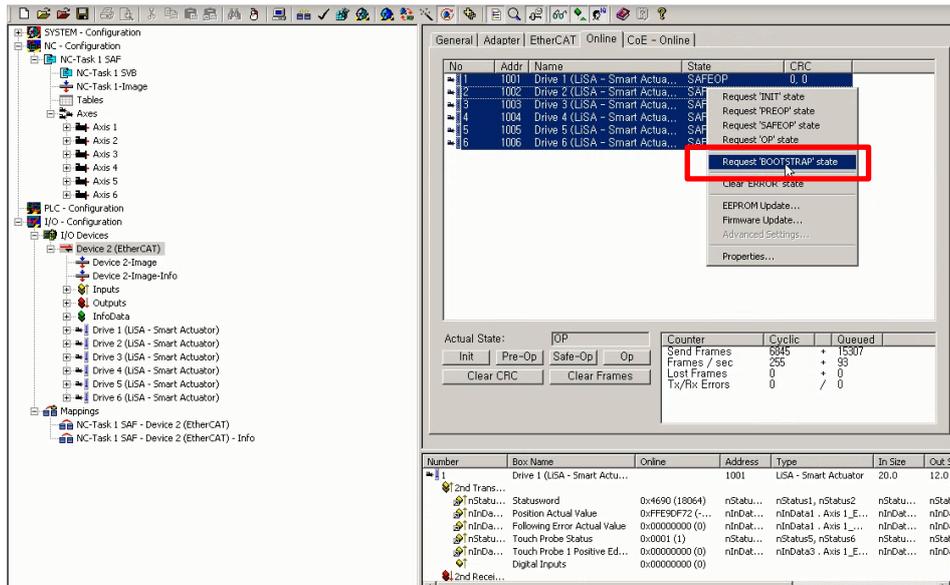


◆ 이더넷 로컬 영역 선택

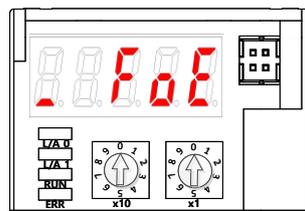
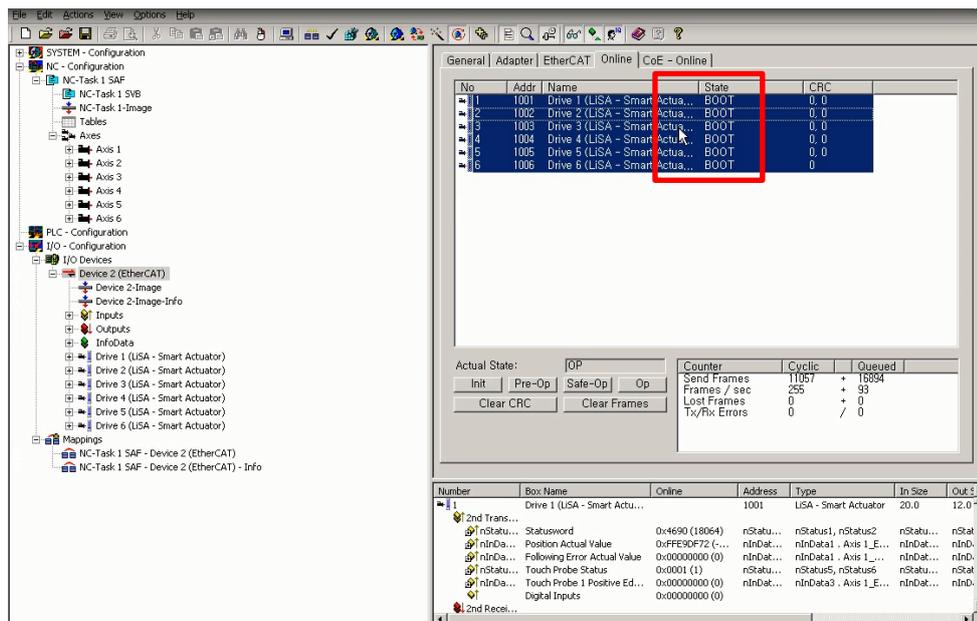
(4) I/O Devices->Device2(EtherCAT) 선택 후 왼쪽 화면의 Online 탭 선택

(5) 연결된 Drive 를 모두 선택 한 후 오른쪽 마우스 클릭 후

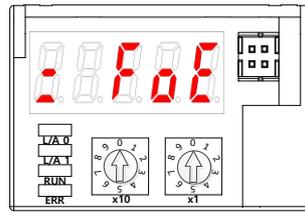
◆ Request'BOOTSTRAP' state 선택



주8) 선택 한 뒤 드라이브의 Actual State 가 BOOT 로 변경되고 드라이브의 상태를 확인 한 후 드라이브의 내부 Flash 메모리가 지워질 때까지 약 10 초간 대기 합니다.

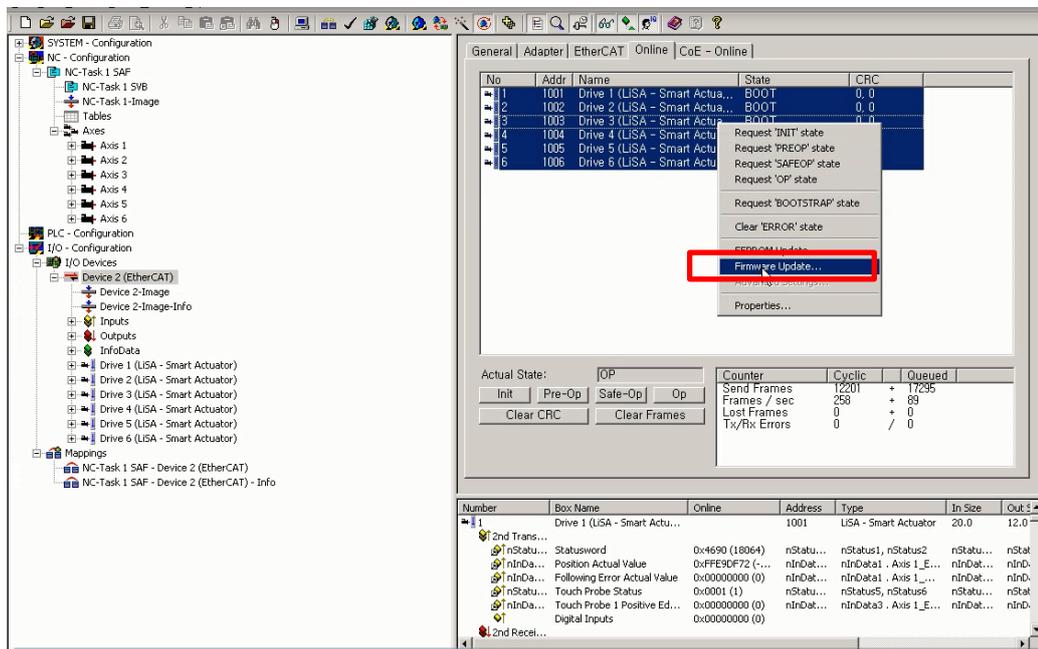


(FoE 를 이용한 펌웨어 다운로드 시작 시 7-Segment 표시)



(FoE 를 이용한 펌웨어 다운로드 중 Flash 삭제 완료 시 7-Segment 표시)

(6) Drive 전체 선택 후 마우스 오른쪽 클릭 후 Firmware Update 선택



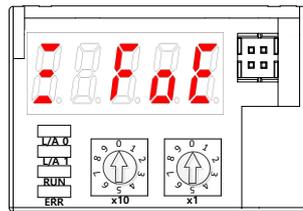
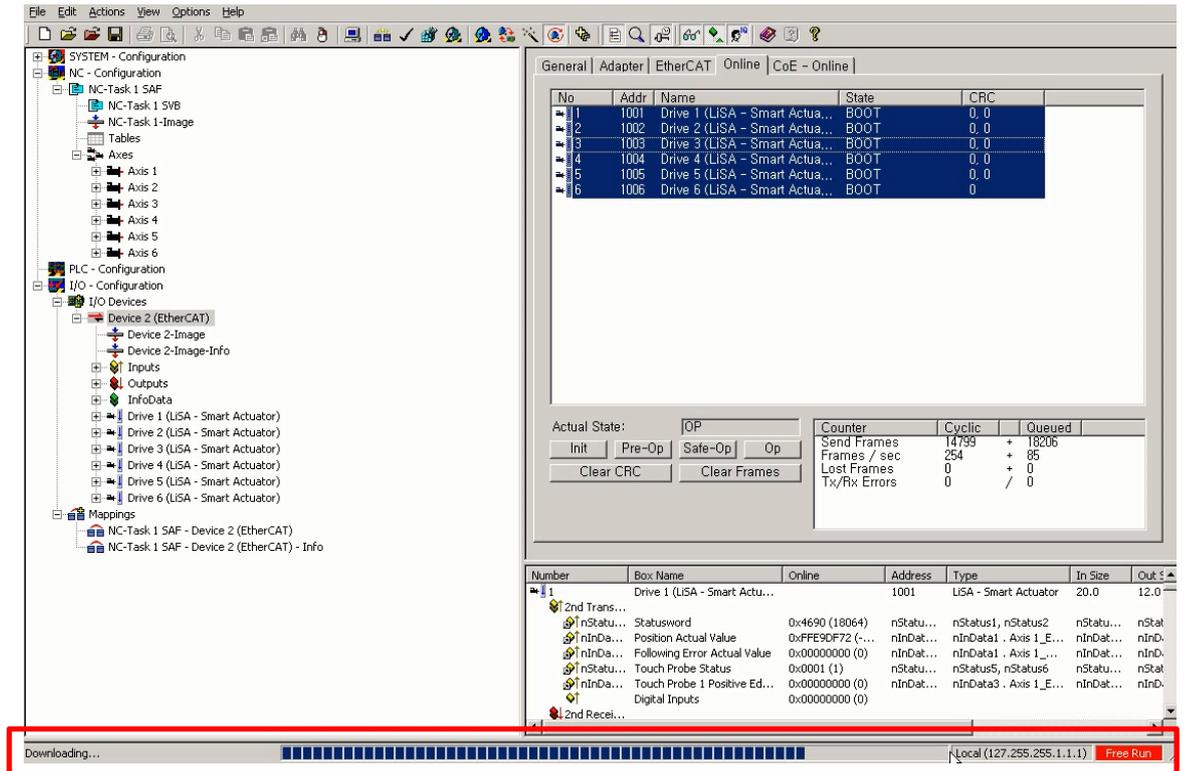
■ 최신 OS 파일 선택(펌웨어 파일 확인 필요)

(7) 다운로드 할 파일(L7MMT_FW.efw 또는 L7MMT_FW.bin)의 경로 및 파일을 선택합니다. 파일 이름이 다를 경우 Download 가 되지 않으며, 아래와 같은 오류가 발생합니다.



(8) 파일 다운로드용 Password 를 입력 후 OK 를 Click 하면 다운로드가 시작됩니다. (Password : 00000000)

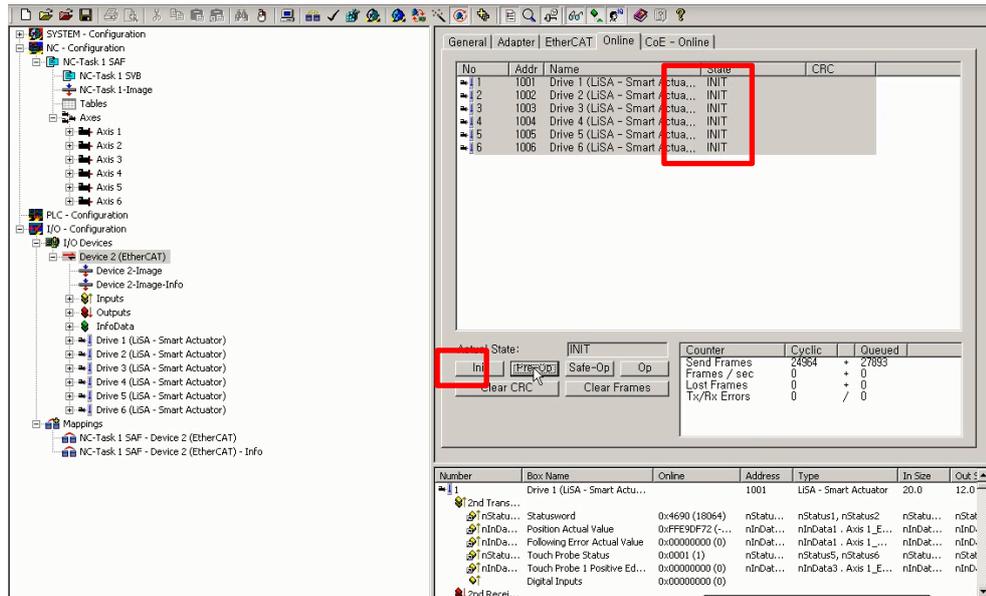
(9) 아래와 그림과 같이 "Downloading.."이 표시되면 다운로드가 진행 중이며 하단의 Progress bar 가 다 차면 다운로드 완료를 나타냅니다. 다운로드 완료 후 반드시 State Machine 의 Init 을 클릭하여 Init 상태로 만듭니다.



(FoE 를 이용한 펌웨어 다운로드 완료 시 7-Segment 표시)

*주의

Init으로 통신 상태를 변경하지 않고 상위기에 따라 전원 재투입시 자동으로 BOOT로 상태가 변경되어 Flash 메모리가가 지워질 수 있습니다. 이 경우 절차에 따라 펌웨어를 다시 다운로드하여야 합니다.



(10) 다운로드 완료 후 전원 재투입 후 펌웨어 업데이트 여부를 확인합니다.

14.1.3 Drive CM 이용

'Drive CM'은 PC의 USB 포트를 통해 드라이브의 최신 OS를 업그레이드할 수 있습니다. PC 성능에 따라 전송 시간은 달라질 수 있으며, 통상 수십 초에서 수분 정도가 소요됩니다.

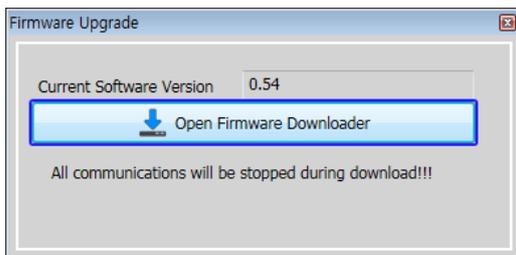


DriveCM의 상단 메뉴에서 'Setup' 'Firmware Update' 버튼을 클릭해 주십시오.

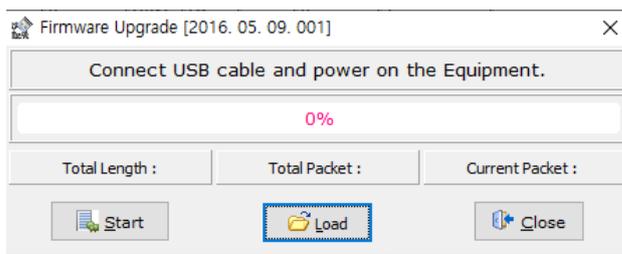
■ 펌웨어 업그레이드 시 주의 사항

- 전송 중 PC 및 드라이브의 전원을 OFF 하지 말 것.
- 전송 중 USB 케이블을 뽑거나 펌웨어 프로그램을 닫지 말 것.
- 전송 중 PC 상의 다른 응용 프로그램을 실행하거나 동작 시키지 말 것.
- 드라이브 내에 파라미터(오브젝트) 설정값 등이 초기화 될 수 있으니, 업그레이드 전 드라이브의 파라미터(오브젝트) 설정값을 저장하시고 업그레이드 할 것.

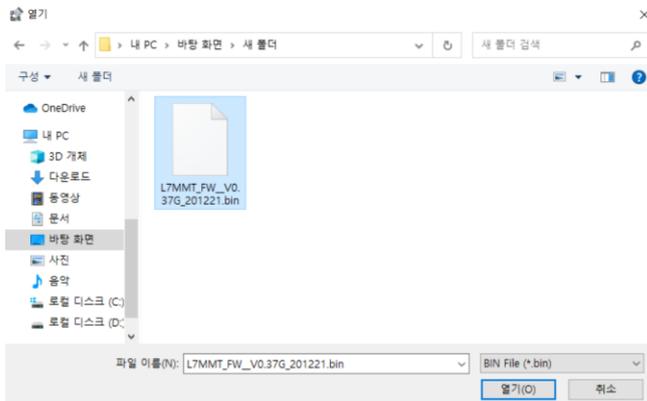
■ OS Download 의 동작



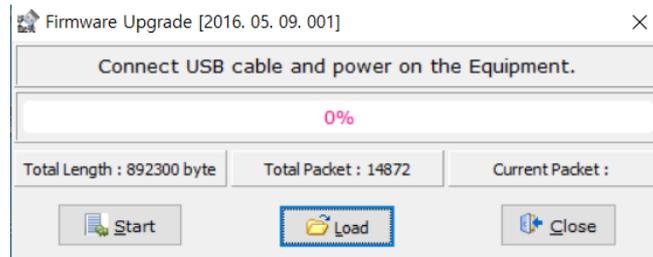
1) 'Open Firmware Downloader' 버튼을 클릭해 주십시오.



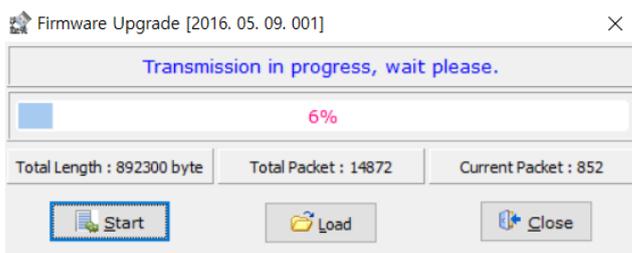
2) 해당 OS 파일을 불러오기 위해 'Load' 버튼을 클릭해 주십시오.



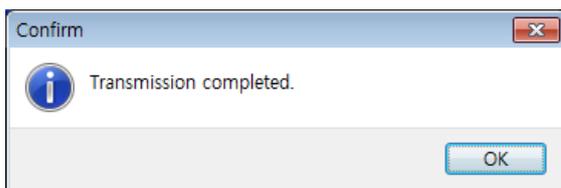
- 3) 로드 된 OS 의 'Total Length', 'Total Packet'이 표시됩니다. 'Start' 버튼을 클릭해 전송을 시작하여 주십시오. 드라이브의 내부 메모리 삭제를 위해 10 초간 디카운트 됩니다.



- 4) 'Start' 버튼을 클릭해 전송을 시작하여 주십시오. 드라이브의 내부 메모리 삭제를 위해 10 초간 디카운트 됩니다. (이 때 드라이브 L7NH, L7MMT, L7P 의 경우 7 세그먼트에 'USB'를 표시하며, PEGASUS 의 경우 'ERR' 적색 LED 가 표시 되어야 합니다.)

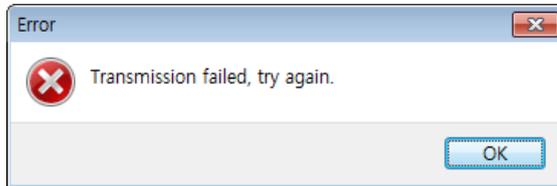


- 5) 삭제 완료 후 OS 가 자동 전송되며, 프로그레스 바와 'Current Packet'을 통해 현재 전송 상태를 확인할 수 있습니다. (전송 완료 시까지의 시간은 PC 성능에 따라 수십 초 ~ 수분 정도 걸릴 수 있습니다.)

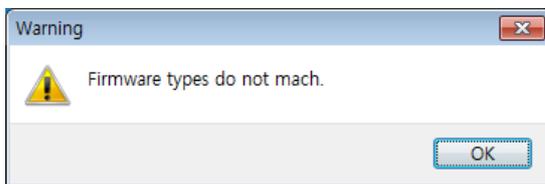


- 6) 전송이 정상 완료 되었을 경우 'Transmission completed' 팝업 창이 표시됩니다. (PC 전송 완료 후 드라이브의 전원을 다시 Off/On 하여 재 부트 해 주십시오.)

■ 전송 중 에러가 발생 하였을 경우



- 드라이브의 전원을 재 Off/On 후, 위의 2)~7)까지를 재 실행하십시오.



- 전송하고자 하는 펌웨어의 드라이브 타입 및 용량을 확인하십시오.



- 펌웨어 버전을 확인하십시오. 현재 버전보다 낮은 버전은 다운로드 되지 않습니다

품질 보증서

제품명	LS 메카피온 & LS Electric Moving Magnet Module& Moving Magnet Drive	설치일자	
모델명	LSMMT / L7MMT Series	보증기간	
고객	성명		
	주소		
	전화		
판매점	성명		
	주소		
	전화		

본 제품은 당사의 기술진의 엄격한 품질관리 및 검사과정을 거쳐 만들어진 제품입니다.
 제품 보증 기간은 통상 설치일로부터 12개월이며, 설치일자가 기입되지 않았을 경우에는 제조일로부터 18개월 적용합니다. 단, 계약조건에 따라 변경될 수 있습니다.

무상 서비스 안내

정상적인 사용 상태에서 제품 보증 기간 이내에 드라이브에 고장이 발생했을 때에는 당사 특약점이나 지정 서비스 센터에 의뢰하십시오. 무상으로 수리하여 드립니다.

유상 서비스 안내

다음과 같을 때에는 유상으로 수리를 받아야 합니다.

- 소비자의 고의 또는 부주의로 고장이 발생했을 때
- 사용 전원의 이상 및 접속 기기의 불량으로 고장이 발생했을 때
- 천재지변에 의해 고장이 발생했을 때(화재, 수해, 가스해, 지진 등)
- 당사 특약점이나 서비스 센터가 아닌 곳에서 제품을 개조하거나 수리했을 때
- 당사의 명판이 부착되어 있지 않을 때
- 무상 보증 기간이 지났을 때

※ 고객님의 서비스를 설치하신 후 본 품질보증서를 작성하여 당사 품질보증부(서비스 담당자)로 보내주십시오.

LS메카피온 대표전화 : 053) 593-0066 (189) 팩스 : 053) 591-8614
 LSElectric 대표전화 : 전국) 1544-2080 팩스 : 031) 689-7113

사용설명서 개정 이력

번호	발행 년월	변경 내용	버전 번호	비 고
1				
2				
3				
4				
5				
6				
7				

환경 경영

당사는 환경보전을 경영의 우선과제로 하며, 전 임직원은 쾌적한 지구환경보전을 위해 최선을 다하고 있습니다.

제품 폐기에 대한 안내

당사의 Moving Magnet Drive 는 환경을 보호할 수 있도록 설계된 제품입니다. 제품을 폐기할 경우 철, 알루미늄, 동, 합성수지(커버)류로 분리하여 재활용 할 수 있습니다.

품질 보증서

제품명	LS 메카피온 & LS Electric Moving Magnet Module& Moving Magnet Drive	설치일자	
모델명	<i>LSMMT / L7MMT Series</i>	보증기간	
고객	성명		
	주소		
	전화		
판매점	성명		
	주소		
	전화		

본 제품은 당사의 기술진의 엄격한 품질관리 및 검사과정을 거쳐 만들어진 제품입니다.

제품 보증 기간은 통상 설치일로부터 12개월이며, 설치일자가 기입되지 않았을 경우에는 제조일로부터 18개월 적용합니다. 단, 계약조건에 따라 변경될 수 있습니다.

무상 서비스 안내

정상적인 사용 상태에서 제품 보증 기간 이내에 드라이브에 고장이 발생했을 때에는 당사 특약점이나 지정 서비스 센터에 의뢰하십시오. 무상으로 수리하여 드립니다.

유상 서비스 안내

다음과 같을 때에는 유상으로 수리를 받아야 합니다.

- 소비자의 고의 또는 부주의로 고장이 발생했을 때
- 사용 전원의 이상 및 접속 기기의 불량으로 고장이 발생했을 때
- 천재지변에 의해 고장이 발생했을 때(화재, 수해, 가스해, 지진 등)
- 당사 특약점이나 서비스 센터가 아닌 곳에서 제품을 개조하거나 수리했을 때
- 당사의 명판이 부착되어 있지 않을 때
- 무상 보증 기간이 지났을 때

※ 고객님의 서비스를 설치하신 후 본 품질보증서를 작성하여 당사 품질보증부(서비스 담당자)로 보내주십시오.

서비스 지정점 안내

기술문의나 제품에 대한 서비스 신청은 구매하신 대리점이나 서비스 지정점으로 우선 연락하시기 바랍니다.

LS 메카피온

■ 기술 및 서비스 문의

LS 메카피온 해피콜	TEL : 1544-5948	
-------------	-----------------	--

■ 서비스 지정점

대영씨엔에스(주)	TEL : (031)360-1641	FAX : (031)360-1642
(주)FA 센타	TEL : 010-4553-7685	FAX : (053)604-1108

■ 구입 문의

서울영업	TEL : (070)7772-8407	FAX : (031)687-3201
지방영업	TEL : (053)580-9119	FAX : (053)591-8614

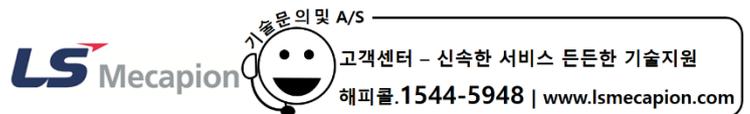
■ A/S 문의

기술상담센터	TEL : (전국)1544-5948	FAX : (053)591-8614
--------	---------------------	---------------------

■ 교육 문의

서울영업	TEL : (031)689-3782	FAX : (031)687-3201
지방영업	TEL : (053)580-9170	FAX : (053)591-8614

www.lsmecapion.com



사용설명서의 사양은 지속적인 제품 개발 및 개선으로 인해 예고없이 변경될 수 있습니다.

- 본 설명서에 기재된 제품은 예고 없이 단종이나 제품에 변동이 있을 수 있으므로 구입시 반드시 확인 바랍니다.
 - 제품 사용 중 이상이 생겼거나 불편한 점은 A/S 문의 바랍니다.
- © LS Mecapion Co., Ltd 2018 All Rights Reserved.

2021. 04