

**AC電源の多機能デジタルドライバ上位機種(EtherCAT)**

多彩な指令/フィードバックで 多様なモータを 位置 / 速度 / 電流 制御可能。
Xenusの上位機種16bitドライバ。シリアルエンコーダやEtherCAT通信にも対応。

< 仕様 >

・ 型番 / 電源電圧 / 出力電流

型番	電源電圧 (単相/3相)	連続電流	ピーク電流
XEL-230-18 (-R)	100 ~ 240 Vac	6 A	18 A
XEL-230-36 (-R)	100 ~ 240 Vac	12 A	36 A
XEL-230-40 (-R)	100 ~ 240 Vac	20 A	40 A

※ 型番末尾の "-R"は レゾルババージョン

・ サイズ / 質量

201 (H) × 145 (D) × 59 (W) mm / 1.36 kg

モータの種類	ACサーボ(ブラシレス), DCサーボ(ブラシ), リニア, ボイスコイルモータ(VCM), 磁場コイルなど		
制御モード	位置制御	●	位置ループ: 4 kHz
	速度制御	●	速度ループ: 4 kHz
	トルク(電流)制御	●	電流ループ: 16 kHz, 分解能: 16 bit
	Point-to-Point, PVT	●	
	インデクサ / 電子カム / ホーミング(原点復帰)	●	
	電子ギア	●	
入力コマンド	EtherCAT (CoE)	●	
	CANopen / DeviceNet	×	
	ASCII コマンド	●	RS-232
	パルス列 (CW/CCW, パルス/方向, Quad A/B)	●	~2 MHz (Quad A/B: ~8 MHz)
	アナログ ±10 V 位置 / 速度 / トルク制御	●	分解能: 16 bit
	PWM 速度 / トルク制御	●	周波数範囲: 1 kHz~100 kHz
	マスターエンコーダ入力	●	(電子ギア/電子カム)
フィードバック	シリアル(アブソリュート)エンコーダ	●	SSI, BiSS, EnDat, Nikon-A, etc.
	インクリメンタル エンコーダ (Quad A/B & Z)	●	差動, ~20 MHz (4通倍後)
	アナログ Sin/Cos エンコーダ	●	~230 kHz, 補間: ~12 bit/cycle
	レゾルバ	○	-R (分解能: 14 bit, Ref: 8 kHz)
	2nd インクリメンタル エンコーダ	●	(マルチモードポートで選択)
	エンコーダ信号出力	●	
	デジタルホール	●	
入出力 (I/O)	入力	デジタル: 14 入力 / アナログ: 3 入力	
	出力	デジタル: 6 出力 / アナログ: 1 出力	
アクセサリ	外付け回生抵抗 / シャントレギュレータ	◎	XTL-RA-03 (30Ω), XTL-RA-04 (15Ω)
	外付けエッジフィルタ	◎	XTL-FA-01 (コネクタキット: XTL-FK)
	ヒートシンク	◎	XEL-HS (標準), XEL-HL (ロープロファイル)
	コネクタキット	◎	XEL-CK
	RS232C シリアルケーブル	◎	SER-CK

※ ●:標準で対応, ○:指定バージョンで対応, ×:非対応, ◎:必要に応じ別途ご注文ください。

< 概要 >

- ・ ACサーボ / DCサーボ / リニア / ボイスコイルモータなどを、多様な指令で駆動できるAC電源16bit多機能サーボドライバ
- ・ CME2ソフトウェアにより、PC接続で容易にモータ設定、調整が可能。便利なファンクションジェネレータ/オシロスコープ機能
- ・ シリアル, sin/cos エンコーダ, エンコーダ出力/2ndエンコーダ(選択) などに標準対応。オプションでレゾルバ(-R)にも対応
- ・ 簡単操作のオートフェーシング / チューニング機能。特殊モータでのマニュアルフェーシング/チューニング機能
- ・ インデクサによる動作シーケンスプログラム機能、PTP(Point-to-Point)、PVT(位置/速度/時間)
- ・ 電子カム(カムテーブルによるマスター信号との同期位置制御)動作、電子ギア(入力パルスに対する動作比設定)機能
- ・ 通信プロトコル (EtherCAT / ASCII) による制御も可能。同一ネットワーク上での多種多軸モータ制御に簡単対応