



E2-M100A系列

针对高端装备的独立式控制器

- 支持最多4个主控
- 6个2.5G网口
- 故障数据记录
- 用手持盒方便调试(选配)
- 抗干扰, 功耗低
- 最小控制周期125us
- 支持用户程序实时封装

产品简介

E2-M100A是山里智能针对高端装备应用场景推出的驱控一体产品方案中的主控系列, 是针对先进半导体制程或其他高端运动控制需求所研发的一款独立架构的EtherCAT总线运动控制器。上位机可以通过一根网线的简单连接, 实现很多高阶运动控制功能, 并能获得和PLC相匹配的稳定性与可扩展性, 此外还能通过此控制器获得大量设备运行的实时信息与同步数据, 便于分析设备的机械性能与运行状态。

在标准型号基础上, 我们也提供E2-M100C系列即专业版系列, 以满足不同用户的产品差异化需求, 实现包括外观结构、硬件平台及算法模块等软硬件在内的客制化配置。

运动控制

- 五阶以上速度规划
高阶平滑轨迹, 柔顺精准
- 空间坐标&二维补偿任意
平面轨迹精准插补
- ZTT
3轴动态平面调整
- 力矩控制
针对先进封装
- 阿基米德螺旋线
连续变径, 均匀线速度
- 位置触发与锁存
精准触发即时记录位置
- EAG
柔性龙门的高阶龙门控制

产品规格

基本参数	编程环境	C++/C#
	调试工具	NeoMove Studio
	函数库	NeoMove Lib
EtherCAT	最大节点数	64
	最小控制周期	125μs
	同步模式	DC（分布式时钟），FreeRun（自由运行）
运动控制	纯开环力控	
	力控	闭环力控（位置环控制）
		软着陆
	速度规划	T型
		S型（三阶）
		S型（五阶）
		SinCos曲线
		段速度自定义规划
	插补	多轴直线插补
		二维/三维圆弧插补
		螺旋插补
		阿基米德螺旋线（专业版选配）
		贝塞尔样条曲线插补（专业版选配）
		前瞻速度规划
	龙门	柔性龙门控制（专业版选配）
		主从轴偏摆抑制（专业版选配）
	主动振动抑制（AVC）	对冲轴（专业版选配）
	ZTT	三轴动态平面调整（专业版选配）
	多主控端口	最多支持4路（专业版选配）
	轴位置偏差补偿	一维补偿/二维补偿
独立功能	运动数据反馈（示波器功能）	
	用户程序实时封装	
工作环境	供电	24V DC
	尺寸	175x53x122mm（宽高深）
	安装方式	壁挂式安装
	工作温度	0~60℃
	相对湿度	10%~95%，无凝露

订购信息

型号	描述
E2-M1xxA	独立式EtherCAT总线控制器，高级版
xx	04代表4轴；08代表8轴；16代表16轴；32代表32轴；64代表64轴

选购信息

型号	描述
E2-M1xxC-yyyyy	独立式EtherCAT总线控制器，三个千兆网口，专业版
xx	04代表4轴；08代表8轴；16代表16轴；32代表32轴；64代表64轴
yyyyy	根据用户项目或配置不同定义的字段