

株式会社キーエンス

位置決め・モーションユニット KV-XH04ML, KV-XH16ML

特長

- モーション制御専用「1GHz Dual Core SoC」を搭載し、モーション制御周期125 s/5軸を実現
- 完全自律制御により、高応答なモータ制御を可能にし、さらに処理をCPUユニットと分散できるのでCPUの負荷低減、システムでの安定動作を実現
- ジッタ1 μ sの高精度ユニット間同期でPLCシステム+サーボアンプ全て同期可能
- 1ユニットで位置決め、速度、トルク、補間（直線/円弧/ヘリカル）、同期制御をフルカバー
- プログラム環境は、ラダープログラム、フロー、C言語に対応
- ラインナップは4軸タイプ(KV-XH04ML)、16軸タイプ(KV-XH16ML)を用意


KV-XH04ML
KV-XH16ML

製品仕様

項目	仕様	
	KV-XH16ML	KV-XH04ML
制御方式	MECHATROLINK-III（位置・速度・トルク・ML-III・I/O制御）	
制御軸数	16軸（仮想軸と合計）	4軸（仮想軸と合計）
接続可能CPUユニット	KV-7500/7300	
最大接続台数	7台	16台
制御周期	62.5 μ s ~	500 μ s ~
軸制御機能実行方法	ラダープログラム、ユニットプログラム（フロー、C言語）	ラダープログラム、ユニットプログラム（フロー）
ユニットプログラム容量	3MB	
位置単位	mm、deg（角度）、PLS（パルス）、小数点位置0～9桁 単位変換機能あり	
位置決め制御	絶対値/相対値位置決め、位置型速度、直線補間、円弧補間、ヘリカル補間	
同期制御	入力：外部参照、指令座標、現在座標 カム分解能：2048～32768、データ数：4～64 補正：補助入力による補正、位相補正、進角補正	
原点復帰	データセット式、ドグ式（押し当て/Z相あり/Z相なし）、ドグ式定寸（Z相あり/Z相なし）、即Z相、原点センサandZ相、リミットスイッチ立ち上がり、原点センサ（中間点/立ち上がり）	

MECHATROLINK仕様

		M-III			
		16-byte	32-byte	48-byte	64-byte
対応プロファイル	標準サーボ	-	-	○	-
	標準I/O	○	○	○	○
	標準ステッピングモータドライバ	-	-	○	-
	標準インバータ	-	-	-	○
伝送周期		KV-XH16ML：62.5 μ s、125 μ s、250 μ s、500 μ s、750 μ s、1ms、1.5ms、2ms KV-XH04ML：500 μ s、750 μ s、1ms、1.5ms、2ms			

お問い合わせ

株式会社キーエンス

本社・研究所／ 〒533-8555 大阪市東淀川区東中島1-3-14

TEL：06-6379-1271

FAX：06-6379-1270

制御システム事業部

E-mail：seigyo-qa@keyence.co.jp

URL：http://www.keyence.co.jp