

拿云 (Marvie)

六轴驱控一体机



概述

拿云 (Marvie) 六轴驱控一体机集工业机器人控制系统开发平台、运动控制器和六轴伺服驱动器于一体，体积小、功率密度高、集成度高，极大简化了客户的电气设计，提高了设备性能和可靠性。适合焊接、搬运、码垛、3C 等 20KG 以下六自由度机器人应用场合。

开发平台基于 WinCE 的操作系统，满足机器人应用对实时性、安全性及稳定性的需求。该平台针对有开发能力的机器人制造商、有行业应用需求的工业客户和高校研究型机构，采用可二次开发的系统架构，为客户定制工艺、算法提供解决方案。

六轴驱控一体机基于工业 4.0 架构设计，集成的等环网协议可将现场工艺上传至固高工业云平台，帮助客户管理和使用工艺数据，实现现场设备状态监控，提高管理与生产效率。

特点



- ◆ 集运动控制器、机器人控制系统和六轴伺服驱动于一体
- ◆ 体积小、功率密度高、集成度高，适合 20KG 以下机器人
- ◆ 采用多自由度和非线性控制算法，实现高动态响应、高精度的电流、速度及位置控制
- ◆ 支持高速本地 IO 和远程扩展 IO
- ◆ 支持 gLink-I 和 gLink-II 千兆网络协议
- ◆ 支持编码器反馈信号和抱闸信号的网络控制与传输，支持手持盒热拔插
- ◆ 集成辅助编码器、CAN 总线协议、机器视觉和串行 RS232 接口
- ◆ 运动控制计算与伺服驱动环路计算完全同步
- ◆ OtoStudio 软件开发平台，实时观测曲线，轻松调试，可实现固件和软件在线升级

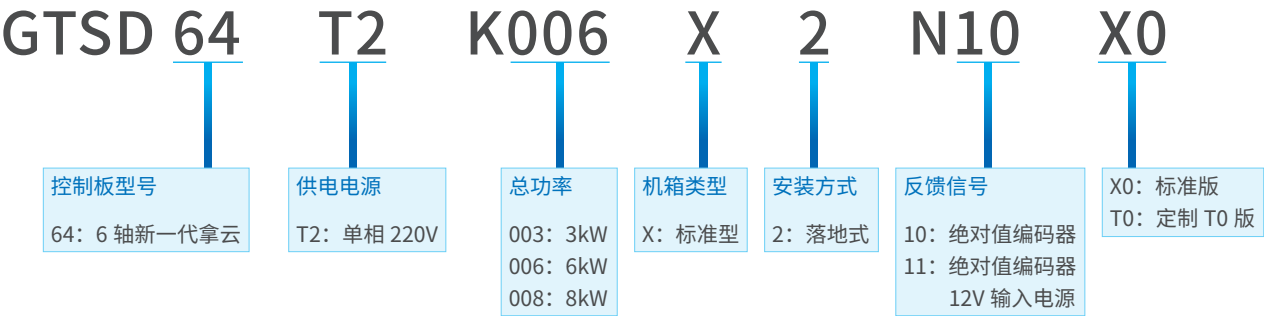
规格

功能单元	规格项目	技术指标
计算机性能	CPU	1.46GHz，单核
	内存	2G
	硬盘	8G
	操作系统	WinCE 6.0
主回路电源	额定电压（V）	单相 220V AC 波动范围 -15% ~ 10%，即 187V ~ 242V
	额定频率（Hz）	50Hz ~ 60Hz，波动范围 ±5%
输出特性	标准适用电机（W）	J1=J2=1kW J3=J4=J5=J6=750W（3kW 型号） J1=J2=2kW J3=1kW J4=750W J5=J6=200W（6kW 型号） J1=J2=J3=2kW J4=750W J5=J6=200W（8kW 型号）
	额定输出电流（A）	J1=J2=7.5A J3=J4=J5=J6=5.5A（3kW 型号） J1=J2=15A J3=7.5A J4=5.5A J5=J6=3A（6kW 型号） J1=J2=J3=15A J4=5.5A J5=J6=3A（8kW 型号）
	输出电压（V）	额定条件下输出 3 相，0V ~ 额定输入电压
	输出频率（Hz）	0~1000Hz
	过载特性	120% 额定电流 30 秒，300% 额定电流 1.5 秒

规格

功能单元	规格项目	技术指标
IO	数字输入	16 路光耦隔离输入
	数字输出	16 路光耦隔离输出（输出 300mA）
	模拟量输入	4 路，-10V~+10V 14bit
	模拟量输出	4 路，-10V~+10V 12bit
	PWM	4 路，24VDC
电机抱闸	电机抱闸输出	6 路，24V DC，额定 500mA
电机编码器	绝对式编码器	6 路，编码器供电 5V DC
通信接口	LAN	2 路，1000Mbps
	USB	2 路，USB2.0
	glink-I	1 路
	glink-II	2 路
	CAN	1 路，500Kbps
	RS232/RS485	1 路，115.2Kbps
手持盒	EHMI、1 路急停、24V 电源（额定 300mA）	
安全链	STO	
重量	18kg	
环境	效率	97%
	安装方式	一体式，贴合机械本体安装
	冷却方式	风冷
	使用场所	室内，不受阳光直射，无尘埃、腐蚀性气体、可燃性气体、油雾、水蒸汽、滴水或盐分等
	海拔高度	低于 2000 米（2000 米以上降额使用，每升高 100 米降额 1%）
	环境温度（℃）	0℃~ +55℃（环境温度高于 55℃时降额使用）
	湿度	小于 90%RH，无水珠凝结
	大气压力（KPa）	80kPa ~ 110kPa
	储存温度	-40℃~ +70℃

选型指南

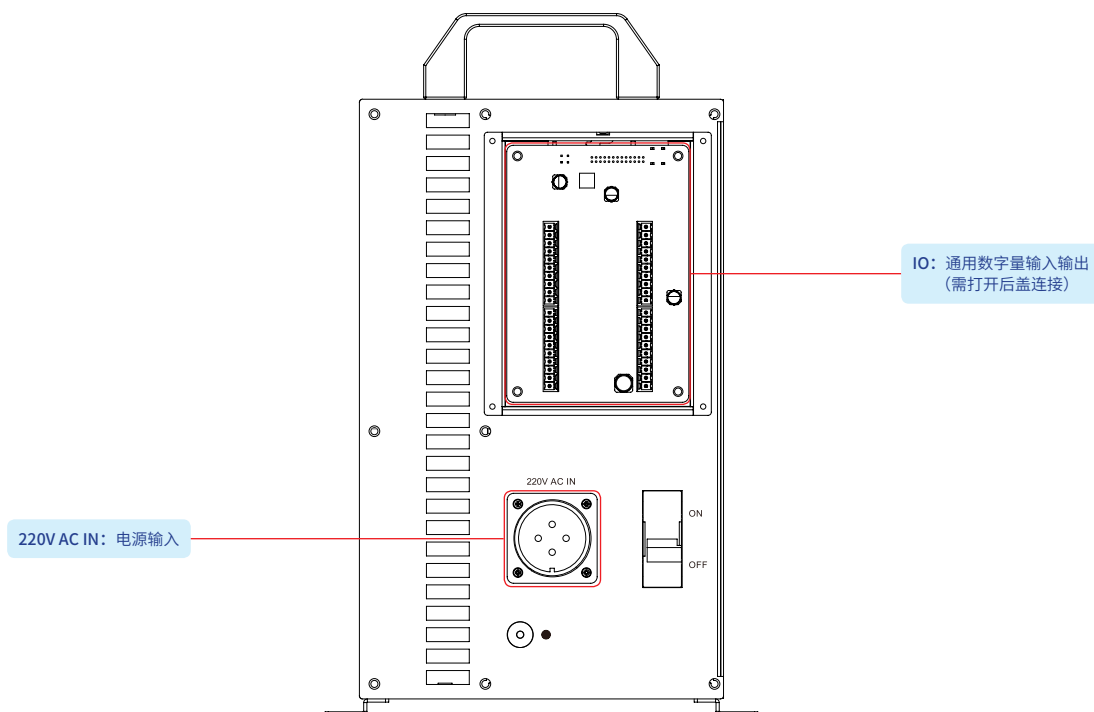
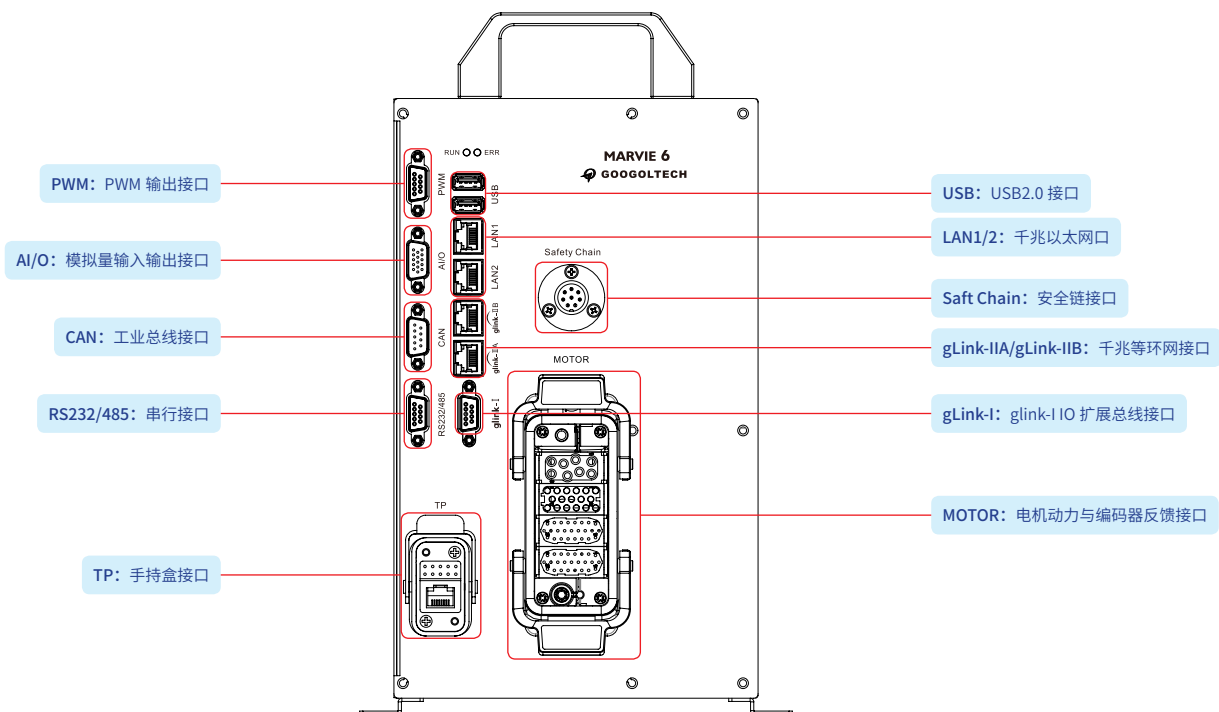


系统架构



接口定义

GTSD64



尺寸图

