

拿云 (Marvie)

四轴驱控一体机



概述

拿云 (Marvie) 四轴驱控一体机集工业机器人控制系统开发平台、运动控制器和四轴伺服驱动器于一体，是针对 SCARA/DELTA 等轻量型机器人定制开发的解决方案。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。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。

特点



- ◆ 集运动控制、机器人控制系统和伺服驱动于一体
- ◆ 体积小、功率密度高、集成度高，适合轻量机器人应用
- ◆ 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
- ◆ 集成辅助编码器、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，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=J3=J4=750W (3kW 型号) J1=J2=2kW J3=1kW J4=400W (6kW 型号)
	额定输出电流 (A)	J1=J2=J3=J4=5.5A (3kW 型号) J1=J2=15A J3=7.5A J4=4A (6kW 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
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)
电机抱闸	电机抱闸输出	4 路, 24V DC, 额定 500mA
电机编码器	绝对式编码器	4 路, 编码器供电 5V DC

规格

功能单元	规格项目	技术指标
通信接口	LAN	2 路
	USB	2 路
	glink-I	1 路
	glink-II	2 路
手持盒	EHMI、1 路 STO、24V 电源 (额定 300mA)	
重量	14kg(3kW)、18kg(6kW)	
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 (°C)	0°C ~ +55°C (环境温度高于 55°C 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°C ~ +70°C	

选型指南

GTSD 44 - T2 - K006 X 2 - N10 X00

控制板型号

44: 4 轴新一代拿云

供电电源

T2: 单相 220V
T3: 三相 220V
T4: 三相 380V

总功率

003: 3KW
006: 6KW
010: 10KW
025: 25KW

机箱类型

X: 标准型
C: 高防护
电箱

安装方式

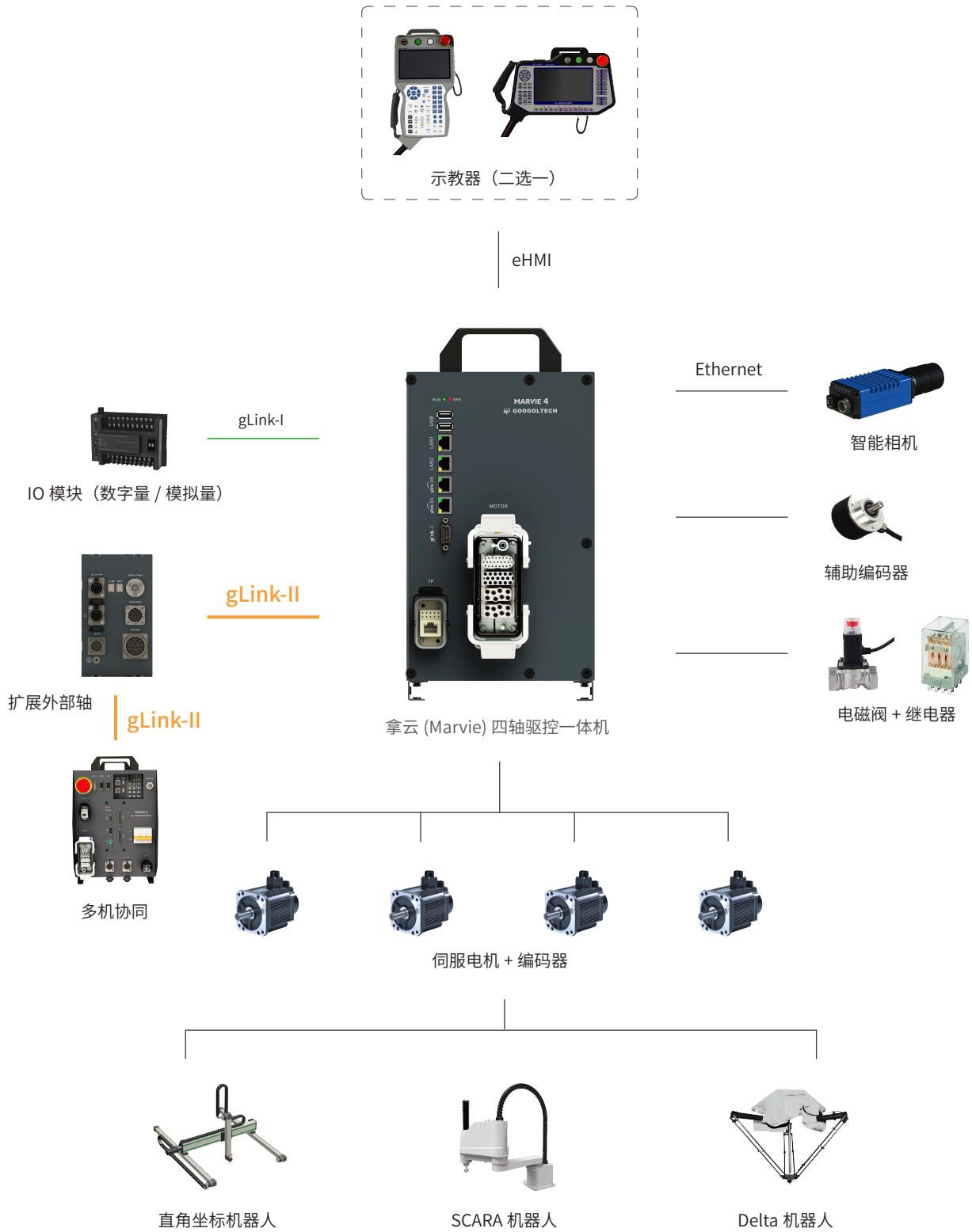
1: 壁挂式
2: 落地式
3: 卧式

反馈信号

10: 绝对值编码器
20: HIPERFACE

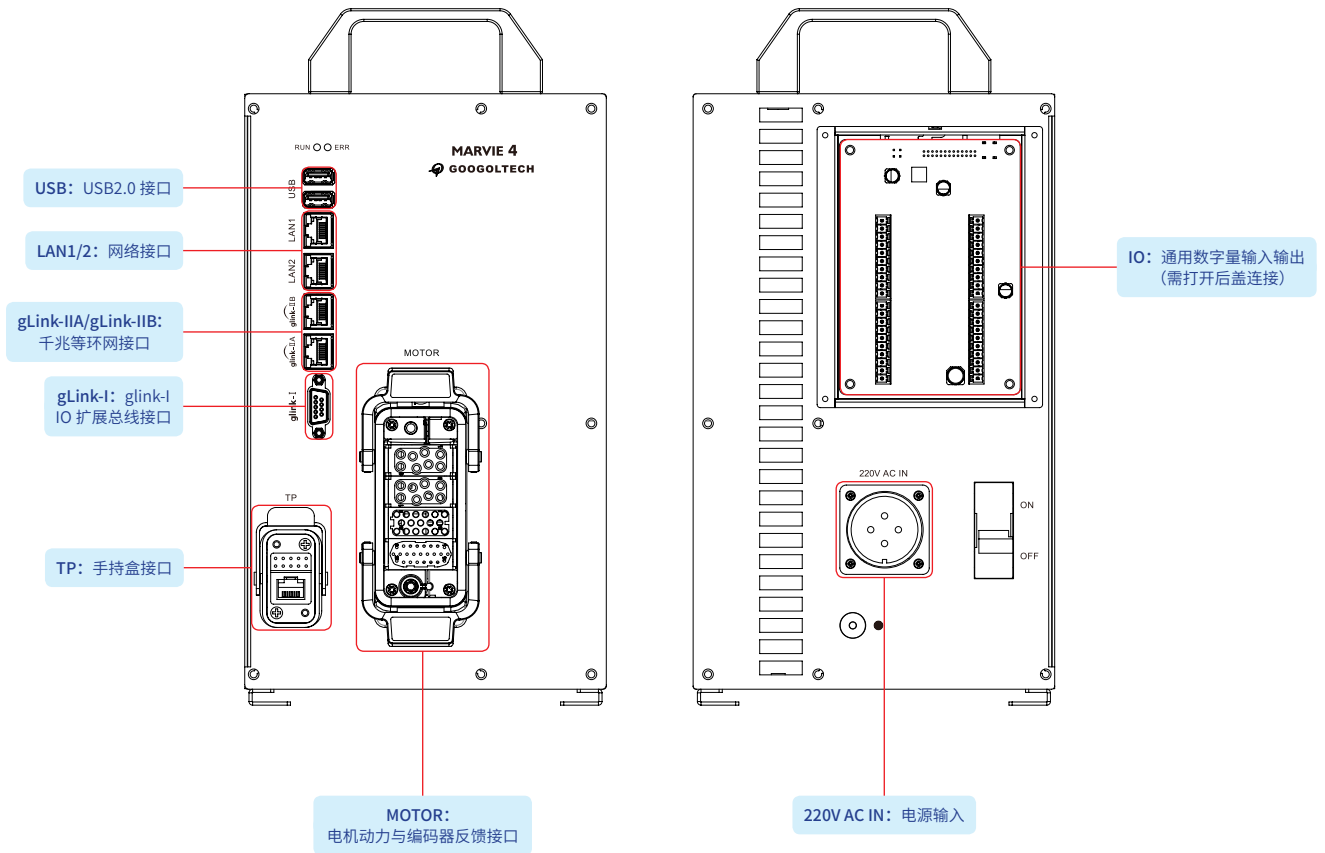
X00 ~: 标准版
~X59: 定制版

系统架构

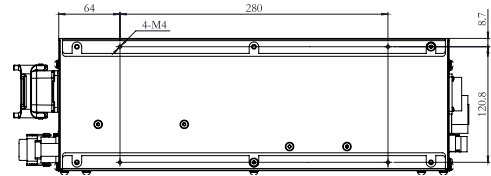
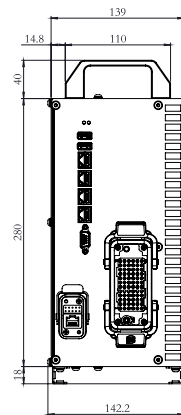
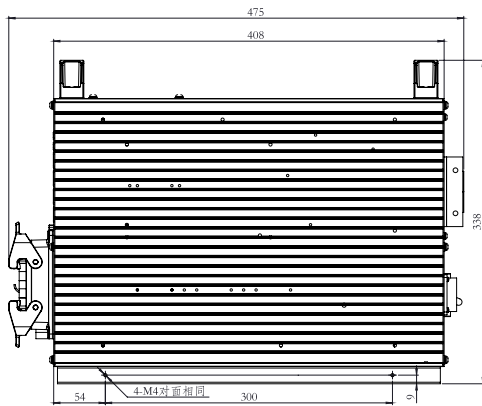


接口定义

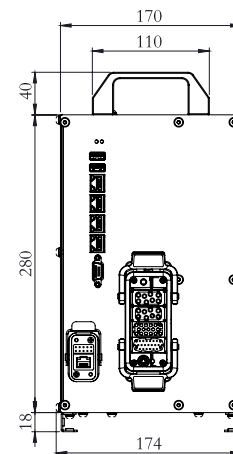
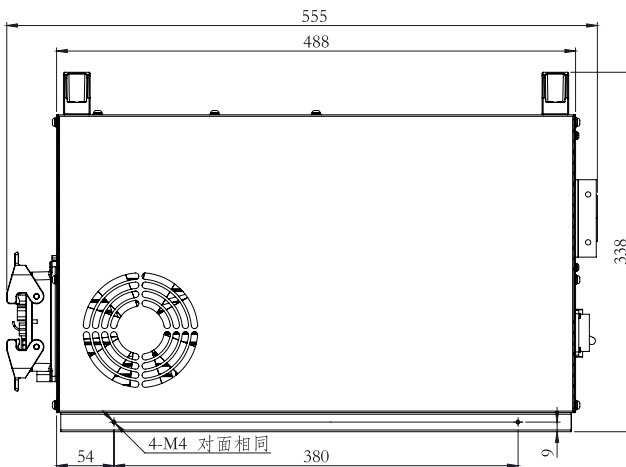
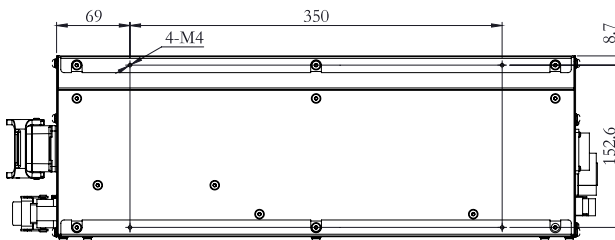
GTSD44



尺寸图



GTSD44-K003



GTSD44-K006

单位: mm