

KC30系列 机器人控制器



KC30



KC30M



KC30X



KC30S

产品特点

新运动控制算法: 01

在高速度、高加减速情况下也能保持无振动、顺滑动作

02 集成伺服驱动系统:

实现系统的高效率、高精度、可靠稳定性

1ms高速控制: 03

采用开放式EtherCAT总线高速控制技术系统, 循环周期1ms, 大大提升系统运动控制性能, 提高运动控制精度, 扩展性好

04 振动抑制技术:

有效抑制运动过程中振动幅度, 实现机器人的高速、高精度性能

扩展升级: 05

自主研发的控制系统具备更加优异的扩展、兼容能力与不断优化升级能力

机型	KC30	KC30M	KC30X	KC30S
容量	2.0kVA	5.5kVA	0.45kVA	1.5kVA
外形尺寸 (长x宽x高) (mm)	556x500x557	521x622x619	312x422x175	550x480x152
通讯接口	EtherCAT, Ethernet			
最多可控联动轴	最多可扩充32个			
操作界面	英文/中文界面			
输入电压	三相交流380V (-10%~+10%) 50/60Hz	三相交流380V (-10%~+10%) 50/60Hz	单相220V (-10%~+10%) 50/60Hz	单相220V (10%~+10%) 50/60Hz
重量	约55kg	约75kg	约10kg	约20kg