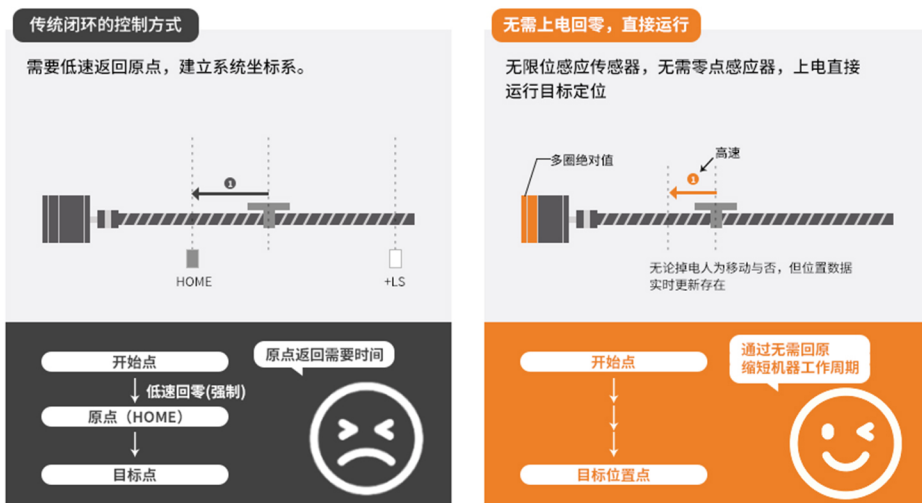


研蓝多圈绝对值系统：由免电绝对值闭环步进搭载EtherCAT/CANopen控制器，具有高精度、高响应、免电池、抗震能力极强等优点。特别适用于高精度定位应用场景，如半导体晶圆设备等。



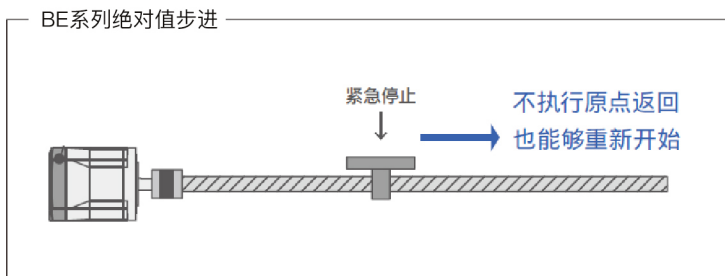
- 无需上电回零，可直接运行定位
- 位置具有唯一性，不需要原点传感器、限位传感器
- 全程高速定位，提升设备效率
- 无传感器感应偏差，极高的重复定位精度
- 精度高达2角秒
- 与机械式多圈相比，寿命、圈数、可靠性更高
- 实现了无需电池的绝对式系统
- EtherCAT CANopen Modbus-rtu等总线驱动接口

### 高效运行，与增量闭环的差异

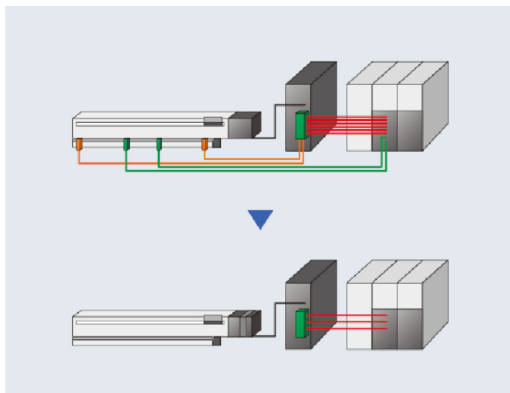


### 紧急停止后，也能够立即从停止位置重新开始运行

定位运行中，切断电源或拆掉电动机/驱动器之间的电缆线，仍会保持位置信息。内藏定位型时，在生产线紧急停止及从停电后恢复供电时，即使不执行原点返回，仍能够重新开始定位运行。



位置具有唯一性，不需要原点传感器、限位传感器



- 若系统需回零，无需低速回零，全程跑高速定位  
提升设备效率，提升回原点精度
- 降低成本  
可减少传感器费用及配线费用；设备简化，降低维护成本。
- 节省配线  
无需传感器用的电缆线，提升装置设计的自由度。
- 不会受到外部传感器误动作的影响  
无需担心外部传感器误动作及故障、断线等情况。

与机械式多圈相比，寿命、圈数、可靠性更高



- 更大范围的转动圈数  
转动圈数高达 $\pm 16\text{bit}$ ，即 $\pm 65536$ 圈，相较于机械多圈更适合长距离传输。
- 单圈分辨率高达17bit  
131072脉冲/圈，0.00274分辨率，实际精度2角秒
- 非接触的磁性测量技术，避免了磨损  
系统更可靠，适合更高转速的应用，最高转速允许6000rpm，抗冲击和抗震动。

实现了无需电池的绝对式系统



- 需更换电池  
可减少维护工时，降低成本，无电量焦虑
- 可自由安装驱动器  
无需预留用于更换电池的空间，因此，驱动器的安装场所不受限制，有效提升控制盘等布局设计的自由度。

实现了无需电池的绝对式系统

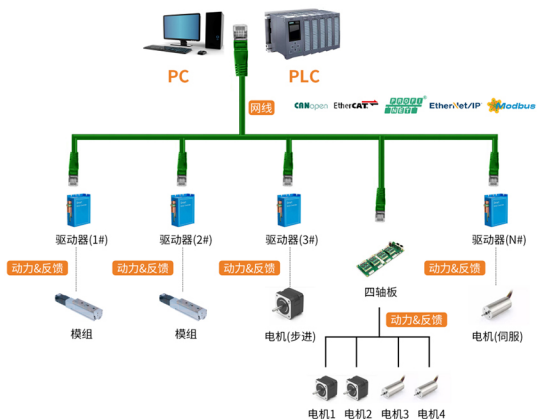


■ 海外运输也安心

电池会自行放电，海外运输等需长时间运输时，需引起注意。研蓝绝对值系统无需电池，可无限期保持位置信息，无需考虑出口海外时针对电池的各种限制。

分布式运动控制系统（绝对定位型）

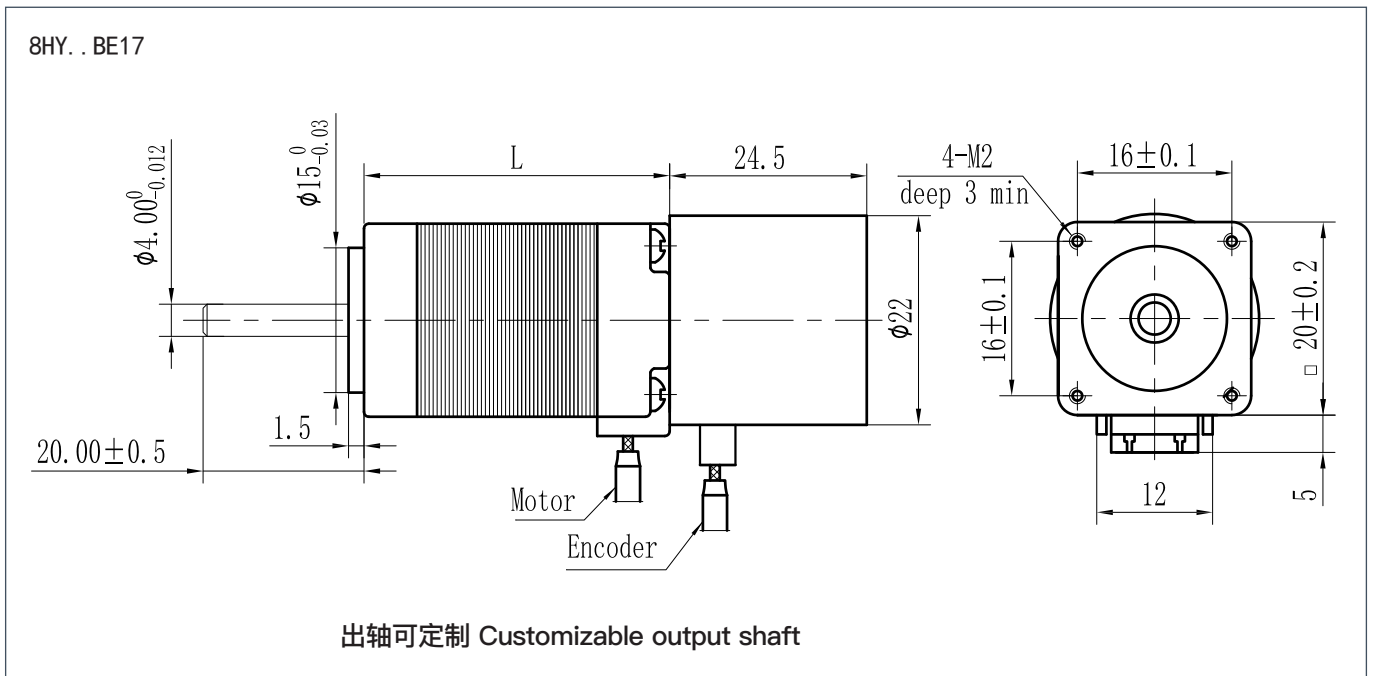
基于高速总线网络的分布式运动控制系统，适合于多轴系统。布线简单，拓展性强。新型绝对值定位电机，免电高精度，适合高效率的生产定位系统。

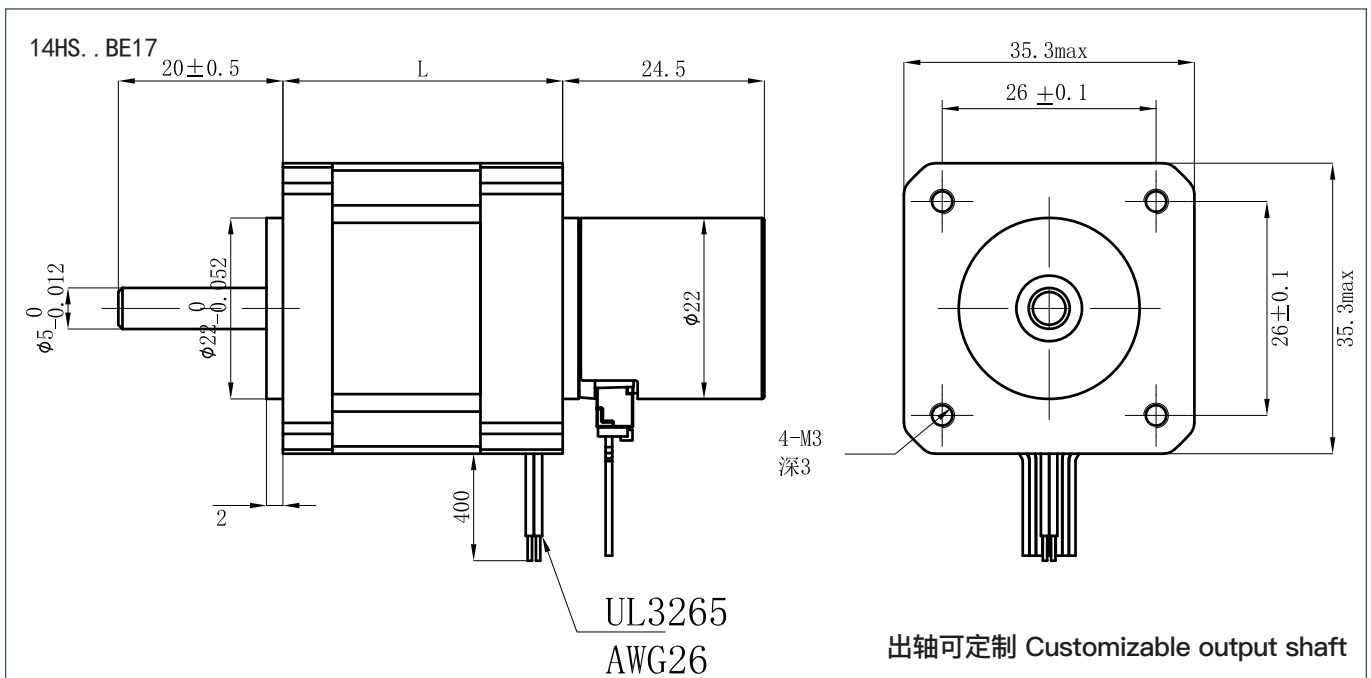
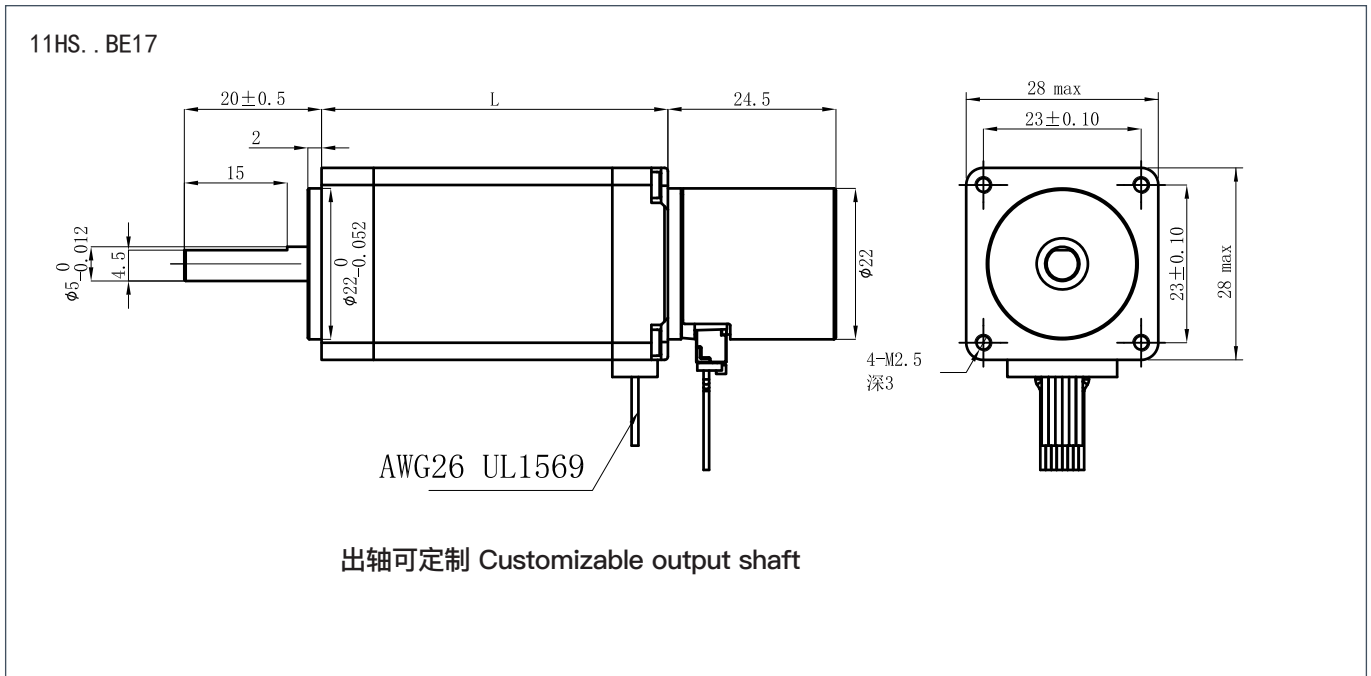


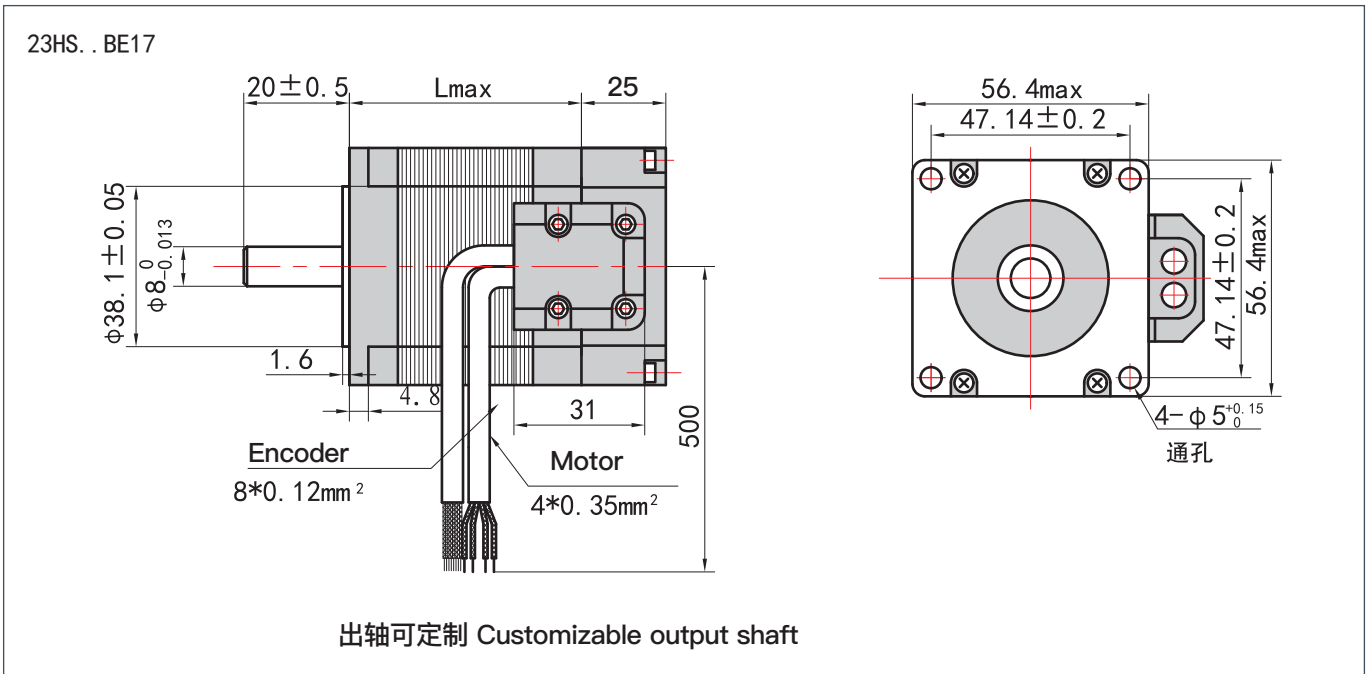
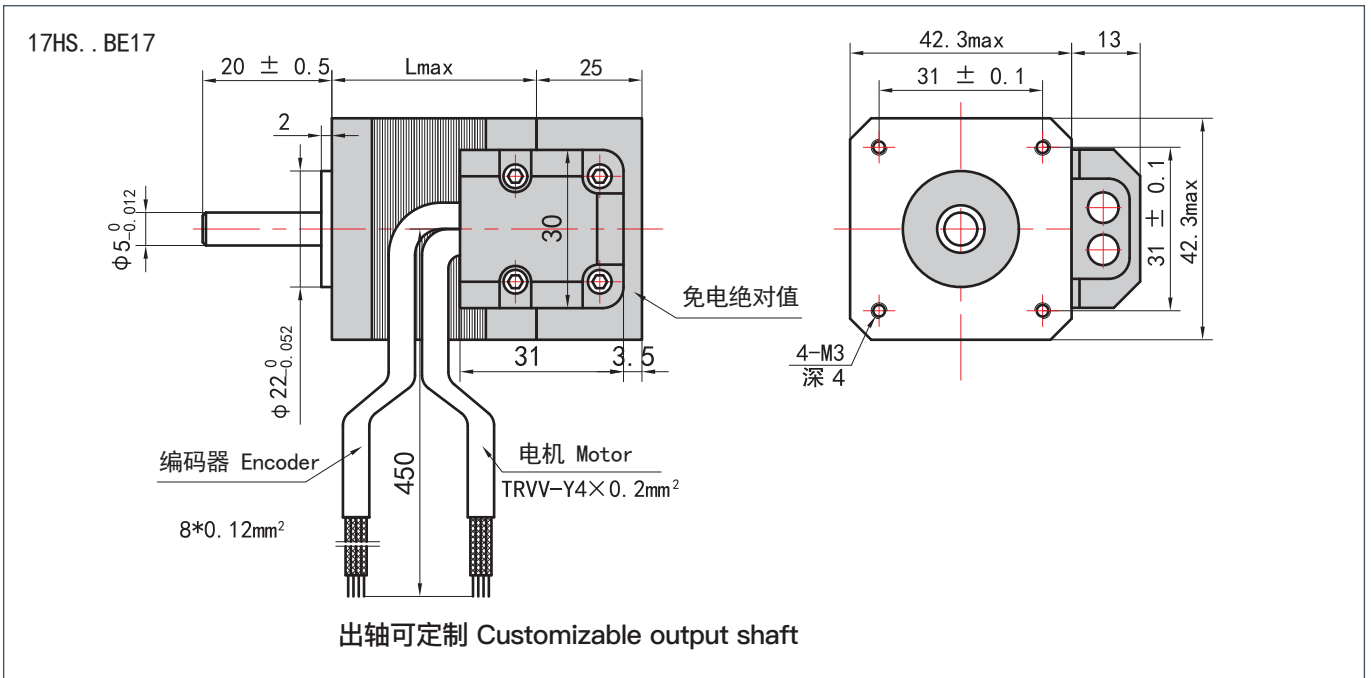
- 总线网络，支持最多65536个轴节点
- 高达100M的通讯带宽
- 布线简单，网线串联
- 绝对值定位，无需找零
- 无需限位和零点感应开关
- 易于拓展
- 高效率

**电机型号**

	NEMA	Size (mm)	Holding torque (Ncm)	Resolution	Current per winding (A)	Length (mm)
<b>8HY01BE17</b>	8	20	1.8	17 Bit	0.67 A	30 mm
<b>8HY02BE17</b>	8	20	3.2	17 Bit	0.67 A	40 mm
<b>11HS01BE17</b>	11	28	6.1	17 Bit	0.67 A	32 mm
<b>11HS02BE17</b>	11	28	10.6	17 Bit	0.67 A	45 mm
<b>11HS03BE17</b>	11	28	12.7	17 Bit	1.4 A	51 mm
<b>14HS01BE17</b>	14	35	10	17 Bit	1.2 A	30 mm
<b>14HS02BE17</b>	14	35	18	17 Bit	1.2 A	40 mm
<b>14HS03BE17</b>	14	35	32	17 Bit	1.2 A	56.5 mm
<b>17HS01BE17</b>	17	42	17	17 Bit	0.4 A	26 mm
<b>17HS02BE17</b>	17	42	22	17 Bit	0.67 A	31 mm
<b>17HS03BE17</b>	17	42	39.6	17 Bit	0.85 A	38 mm
<b>17HS04BE17</b>	17	42	50	17 Bit	1.8 A	48 mm
<b>17HS05BE17</b>	17	42	80	17 Bit	3.0 A	60 mm
<b>23HS01BE17</b>	23	56	53.7	17 Bit	2.8 A	41 mm
<b>23HS02BE17</b>	23	56	99	17 Bit	2.8 A	51 mm
<b>23HS03BE17</b>	23	56	124.45	17 Bit	2.8 A	56 mm
<b>23HS04BE17</b>	23	56	186.68	17 Bit	2.8 A	76 mm







## 驱动型号

型号	接口	额定电流 (RMS) A	峰值电流 (RMS) A	工作电压 V直流	编码器输入	刹车输出	配套电机	重量 kg
CPBA-MR	Modbus RTU, USB, IO (数字;模拟)	3	9	12 - 58	✓	✓	直流无刷电机, 步进电机	0.15
CPBA-CP	CANopen, USB, IO (数字;模拟)	3	9	12 - 58	✓	✓	直流无刷电机, 步进电机	0.15
CPBA-E	EtherCAT, USB, IO (数字;模拟)	3	9	12 - 58	✓	✓	直流无刷电机, 步进电机	0.15
CMCPB3-44-0005-CYL	<b>EtherCAT</b> , 四轴驱动	3/每轴	9/每轴	12 - 58	✓	✓	直流无刷电机, 步进电机	0.2