

智能控制型

EtherCAT 运动控制器

优化您的设备开发



高性能



信息化



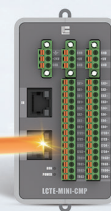
强运控



灵活便捷



EtherCAT



如今智能制造的需求瞬息万变，制造现场对生产效率，数据采集，跨平台、运动控制响应性要求越来越高，以保证现场的所有工序都高效、稳定运行。

LC1800系列智能控制型运动控制器是一款x86的IPC形态产品，结合Codesys 自动化软件平台及实时运动控制软核将IPC形态的产品变成了实时运动控制器,同时具备控制、信息与效率，助力加速制造现场的效率和稳定性。

1800系列智能机械控制器

Intel J6413 4 Cores CPU

双EtherCAT主站设计，信息化、数字化超级简单，最大可带128轴,1ms同步周期32轴

- 内置UPS设计，无需外接，省掉UPS的成本
- 提供易用的EtherCAT控制+驱动整套解决方案和适用于点位与凸轮等场景的编程模板程序。
- EtherCAT周期最短可设置500us(不同驱动器有所差别)，32轴同步周期1ms。
- 三网口设计（EtherNet + 2*EtherCAT）
- 基于EtherNet/IP和OPC UA的网络连接，即兼容传统以太网，又支持工业控制高实时传输，轻松构建产线级网络通信



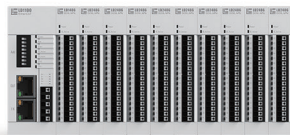
选型方案入口



抖音官方账号



技术参数



LC1800系列 产品规格参数

系统	处理器	Intel Celeron J6413 主频1.8G
	内存	DDR4-4G
	存储	SSD128G
	掉电保持空间	5MB
	用户程序存储空间	128MB
	用户数据存储空间	128MB
	操作系统	Linux
接口	网口	3个, 1个EtherNet/2个EtherCAT
	串口	RS232 x 1; RS485 x 1
	USB	4个 2个USB3.0; 2个USB2.0
	LED	SYS、HDD、RUN、ERR
	按键	电源按键、RST复位功能按键
	RTC	有
	IO扩展接口	不可本地扩展
运动控制	运动轴数	16轴、32轴、48轴、64轴、128轴
	EtherCAT最大同步抖动	+/-50μs
	EtherCAT同步方式	伺服DC-分布式时钟
	EtherCAT传输距离	两节点之间小于100m
	EtherCAT传输速率	100Mbit/s
	EtherCAT最小同步周期	500μs
	双主站功能	支持
	环网功能	仅支持EthereCAT耦合模块
电源	电源	9-36V DC
机械	尺寸	整机尺寸: 170mm*120mm*62.5mm
环境温度	工作温度	0...+50°C
	储藏温度	-40...+75°C
	相对湿度	95%, 无冷凝
其他	环境适应性	符合 IEC 61131-2 标准
	EMC性能	符合 IEC 61131-2/GB 4824 标准
	防护等级	IP 20