

EC4410 网络控制卡硬件手册

版 权 说 明



本手册版权归深圳市正运动技术有限公司所有，未经正运动公司书面许可，任何人不得翻印、翻译和抄袭本手册中的任何内容。

涉及 EC 控制器软件的详细资料以及每个指令的介绍和例程，请参阅 ZBASIC 软件手册。

本手册中的信息资料仅供参考。由于改进设计和功能等原因，正运动公司保留对本资料的最终解释权！内容如有更改，恕不另行通知！



调试机器要注意安全！请务必在机器中设计有效的安全保护装置，并在软件中加入出错处理程序，否则所造成的损失，正运动公司没有义务或责任对此负责。

目 录

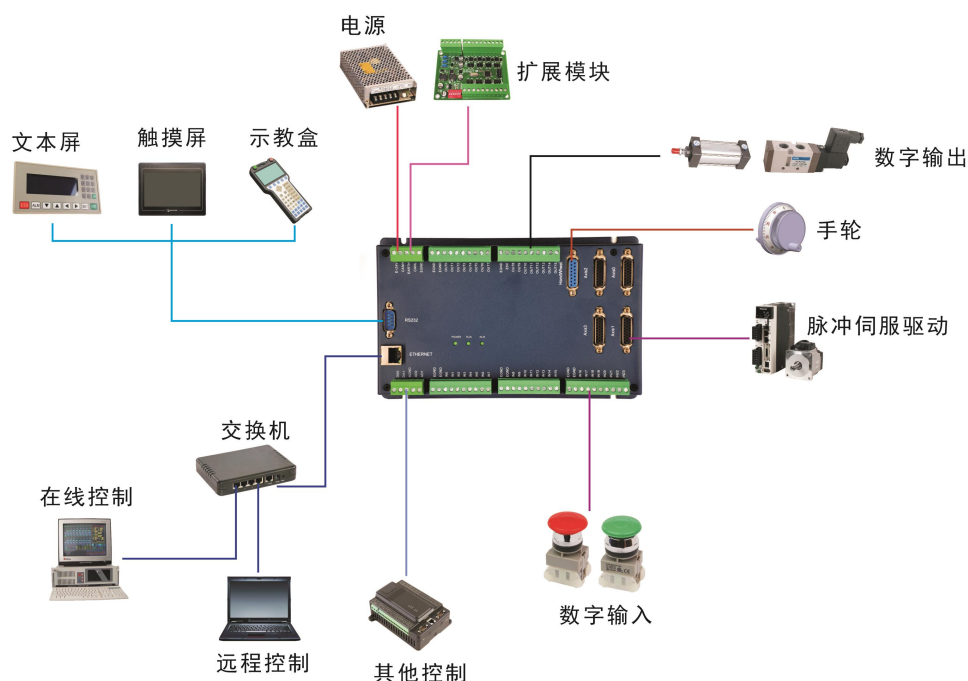
EC4410 网络控制卡硬件手册	1
第一章 控制卡简介	1
1.1 连接配置	1
1.2 安装和编程	2
1.3 产品特点	2
第二章 硬件描述	3
2.1 EC4410 型号规格	3
2.1.1 订货信息:	3
2.2 EC4410 接线	4
2.2.1 电源/CAN 接口信号:	5
2.2.2 RS232 接口信号:	5
2.2.3 以太网接口信号:	6
2.2.4 模拟量输入输出信号:	6
2.2.5 通用输入信号:	6
2.2.6 输入 0-7:	7
2.2.7 输入 8-15:	7
2.2.8 输入 16-23:	7
2.2.9 输出 0-7:	8
2.2.10 输出 8-15:	9
2.2.11 手轮接口信号:	9
2.2.12 轴接口信号:	11
2.2.13 轴接线参考:	12
2.2.13.1 低速差分脉冲口接线参考	12
2.2.13.2 高速差分脉冲口接线参考	14
2.2.13.3 编码器接线参考	16
第三章 扩展模块	16
3.1 扩展模块 CAN 总线、输入输出、电源接线参考:	16
第四章 常见问题	17
第五章 硬件安装	18
5.1 EC4410 安装	19

第一章 控制卡简介

EC 是正运动技术推出的网络运动控制卡型号简称。

EC4410 系列控制卡支持最多达 12 轴直线插补、任意圆弧插补、空间圆弧、螺旋插补、电子凸轮、电子齿轮、同步跟随、虚拟轴、机械手指指令等；采用优化的网络通讯协议可以实现实时的运动控制。

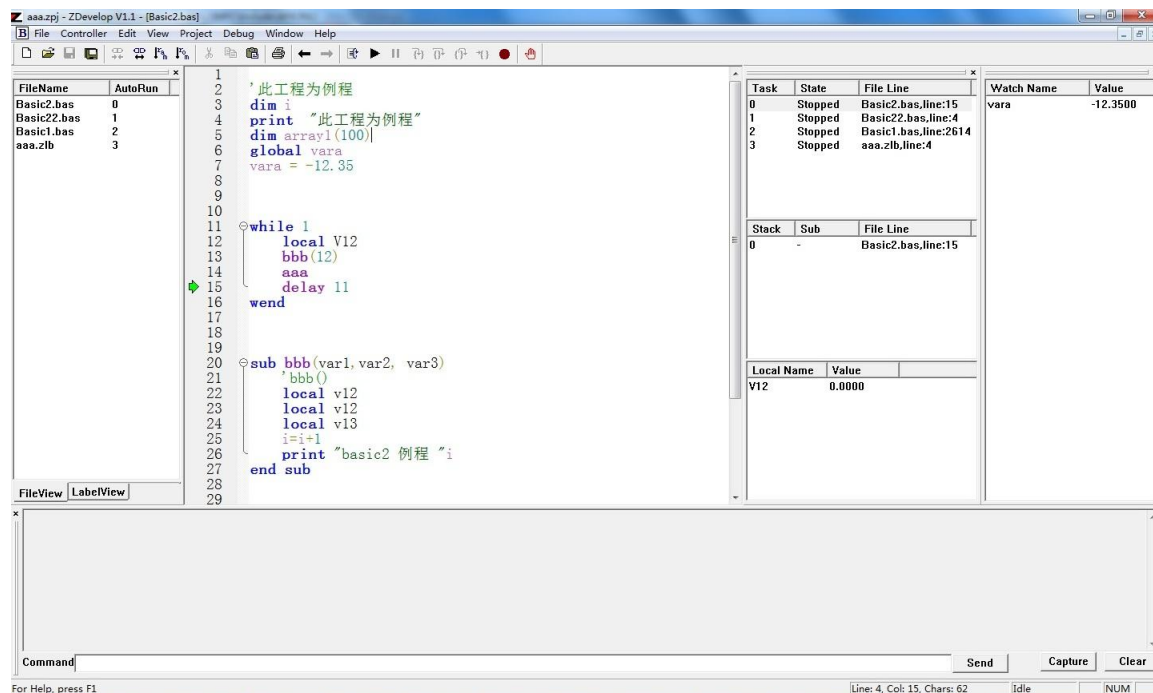
1.1 连接配置



典型连接配置图

EC 网络运动控制卡支持以太网，232 通讯接口和电脑相连，接收电脑的指令运行，通过 CAN 总线可以连接各个扩展模块，从而扩展输入输出点数或运动轴（CAN 总线两端需要并接 120 欧姆的电阻）。

1.2 安装和编程



ZDevelop 开发环境

EC 控制卡通过 ZDevelop 开发环境来调试，ZDevelop 是一个很方便的编程、编译和调试环境。ZDevelop 可以通过串口、以太网与控制器建立连接。

应用程序可以使用 VC, VB, VS, C++Builder, C#, 等软件来开发。调试时可以把 ZDevelop 软件同时连接到控制器，程序运行时需要动态库 zmotion.dll。

1.3 产品特点

- 最多达 12 轴运动控制。
- 脉冲输出模式: 方向/脉冲或双脉冲。
- 支持编码器位置测量，可以配置为手轮输入模式。
- 专用的手轮输入接口。
- 每轴最大输出脉冲频率 10MHz。
- 通过 CAN 总线，最多可扩展到 512 个隔离输入或输出口。
- 轴正负限位信号口/原点信号口可以随意配置为任何输入口。
- 输出口最大输出电流可达 300mA, 可直接驱动部分电磁阀。
- RS232 接口、以太网接口。
- 支持最多达 12 轴直线插补、任意圆弧插补、螺旋插补。
- 支持电子凸轮、电子齿轮、位置锁存、同步跟随、虚拟轴等功能。

- 支持 ZBasic 多文件多任务编程。
- 多种程序加密手段，保护客户的知识产权。

第二章 硬件描述

2.1 EC4410 型号规格

型号	EC4418
基本轴数	4
最多扩展轴数	12
基本轴类型	脉冲/编码器
内部 IO 数	24 进 16 出(带过流保护)，另外每轴有 2 进 1 出（轴内输出只能做使能）
最多扩展 IO 数	256 进 256 出
最多扩展 AD/DA	125 路 AD，64 路 DA
脉冲位数	32
编码器位数	32
速度加速度位数	32
脉冲最高速率	10Mhz
每轴运动缓冲数	128
数组空间	1600
程序空间	4KByte
Flash 空间	128KByte
电源输入	24V 直流输入(功耗 10W 内，不用风扇散热)。
通讯接口	RS232, 以太网, CAN
外形尺寸	220*139mm

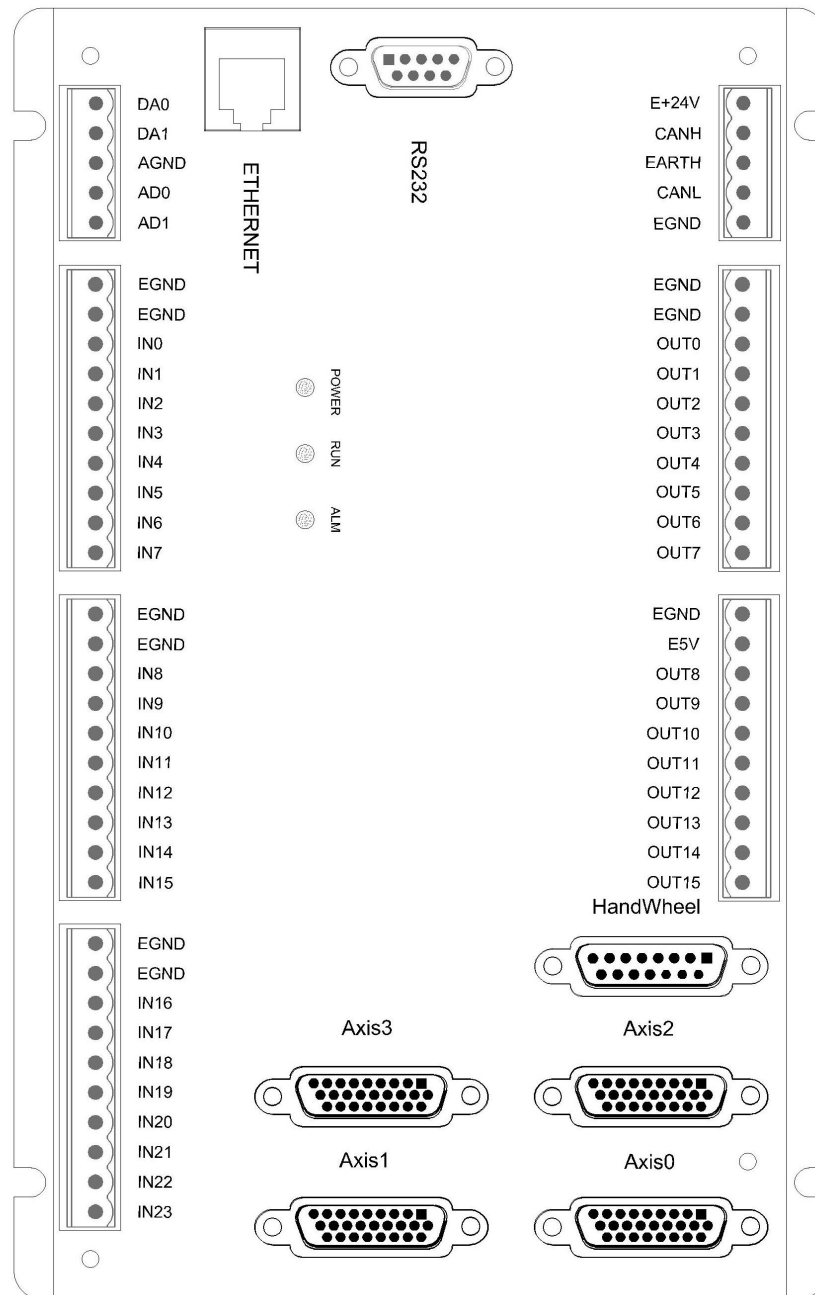
2.1.1 订货信息：

型号	规格描述
EC4410	4 轴，点位运动，电子凸轮，不支持插补。
EC4412	4 轴，点位运动，电子凸轮，直线插补。
EC4416	4 轴，点位运动，电子凸轮，直线插补，圆弧插补。
EC4418	4 轴，点位运动，电子凸轮，直线插补，圆弧插补，连续插补运动，机械手指令。
EC4418-HW	4 轴，点位运动，电子凸轮，直线插补，圆弧插补，连续插补运动，机械手指令。精准输出。



后缀带 HW 为支持精准输出功能的版本。见 HW_PSWITCH2 指令。

2.2 EC4410 接线



EC4410 具有最多 4 个轴，每个轴带独立编码器，最多 12 个虚拟轴，虚拟轴可以通过扩展模块扩展出来。

EC4410 板上自带 24 个通用输入/输出，16 个通用输出，2 路 AD，2 路 DA。

EC4410 带 1 个 RS232 串口，1 个以太网接口。

EC4410 带一个 CAN 总线接口，支持通过 ZCAN 协议来连接扩展模块。

EC4410 带一个手轮接口。

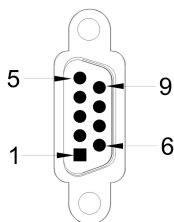
2.2.1 电源/CAN 接口信号:

针脚号	名称	说明
1	EGND	电源地
2	CANL	CAN 差分数据-
3	EARTH/SHIELD	安规地/屏蔽层
4	CANH	CAN 差分数据+
5	E+24V	电源 24V 输入

 为通讯质量，请使用双绞屏蔽线，屏蔽层接地，控制器和扩展模块内部电源请使用同一个电源。

 CAN 总线上链接多个控制器时，需要在最两边控制器的 CANL 与 CANH 端各并接一个 120 欧姆的电阻。

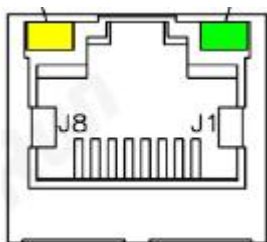
2.2.2 RS232 接口信号:



针脚号	名称	说明
2	RXD	接收数据引脚
3	TXD	发送数据引脚
5	GND	电源地
9	DC5V	电源 5V 输出，可用于对文本屏供电

 与电脑连接需要使用双母头的交叉线。

2.2.3 以太网接口信号:



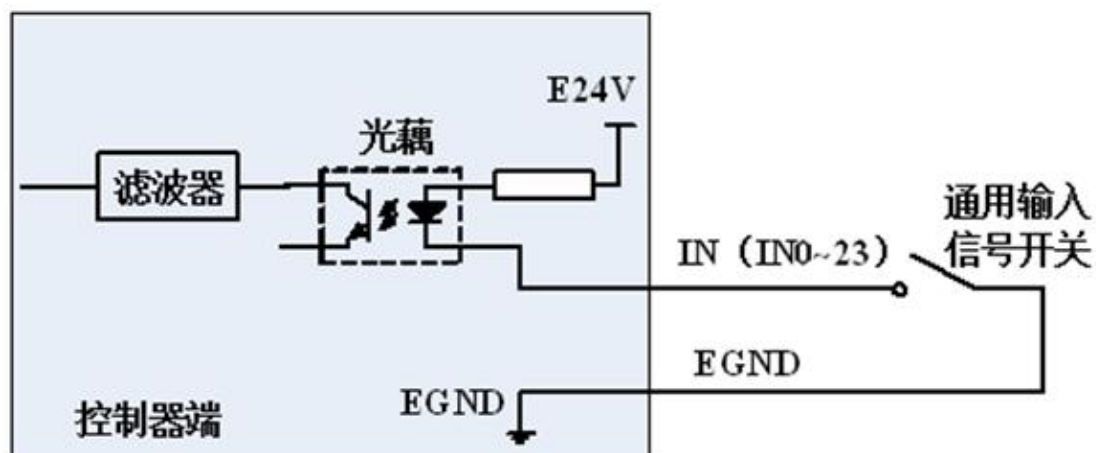
支持一组百兆以太网通讯，绿灯常亮表示已建立连接并工作在全双工模式，黄灯闪烁表示正在进行通讯

2.2.4 模拟量输入输出信号:

针脚号	名称	说明
1	DA0	0-10V 模拟输出口 0
2	DA1	0-10V 模拟输出口 1
3	ADGND	模拟口 GND
4	AD0	0-10V 模拟输入口 0
5	AD1	0-10V 模拟输入口 1

⚠ EC4410 模拟量 ADDA 采用了内部电源。

2.2.5 通用输入信号:



2.2.6 输入 0-7:

针脚号	名称	说明
1	EGND	外部电源地（不要接到开关电源上）
2	EGND	外部电源地（不要接到开关电源上）
3	IN0	输入 0（锁存 A）
4	IN1	输入 1（锁存 B）
5	IN2	输入 2
6	IN3	输入 3
7	IN4	输入 4
8	IN5	输入 5
9	IN6	输入 6
10	IN7	输入 7



输入 0 与输入 1 同时具有锁存输入 A 与锁存输入 B 的功能。输入信号均为 N 型低电平有效输入。

2.2.7 输入 8-15:

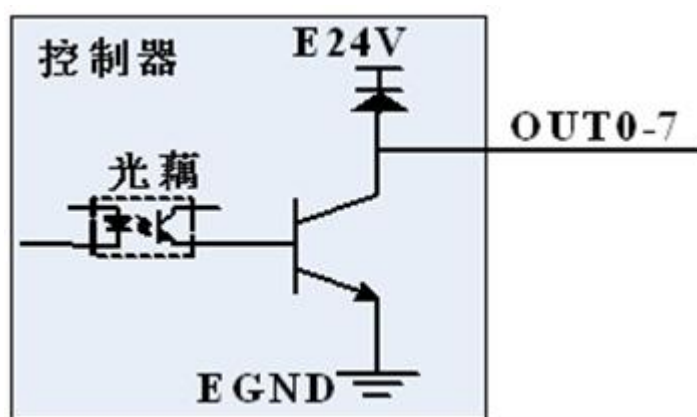
针脚号	名称	说明
1	EGND	外部电源地（不要接到开关电源上）
2	EGND	外部电源地（不要接到开关电源上）
3	IN8	输入 8
4	IN9	输入 9
5	IN10	输入 10
6	IN11	输入 11
7	IN12	输入 12
8	IN13	输入 13
9	IN14	输入 14
10	IN15	输入 15

2.2.8 输入 16-23:

针脚号	名称	说明
1	EGND	外部电源地（不要接到开关电源上）
2	EGND	外部电源地（不要接到开关电源上）
3	IN16	输入 16
4	IN17	输入 17

5	IN18	输入 18
6	IN19	输入 19
7	IN20	输入 20
8	IN21	输入 21
9	IN22	输入 22
10	IN23	输入 23

2.2.9 输出 0-7:



输出电路

针脚号	名称	说明
1	OUT7	输出 7
2	OUT6	输出 6
3	OUT5	输出 5
4	OUT4	输出 4
5	OUT3	输出 3
6	OUT2	输出 2
7	OUT1	输出 1, PWM1
8	OUT0	输出 0, PWM0
9	EGND	外部电源地（不要接到开关电源上）
10	EGND	外部电源地（不要接到开关电源上）

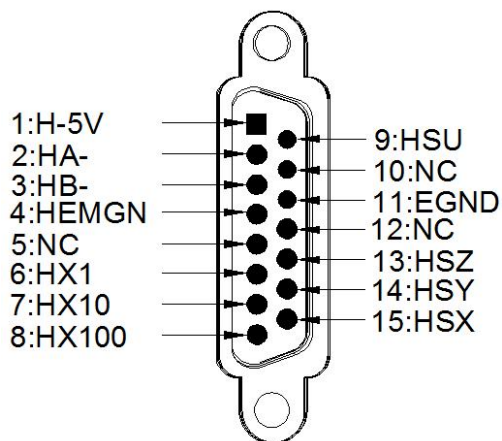
 OUT0 OUT1 具有 PWM 的功能，当 PWM 关闭时为通用输出。

2.2.10 输出 8-15:

针脚号	名称	说明
1	OUT15	输出 15
2	OUT14	输出 14
3	OUT13	输出 13
4	OUT12	输出 12
5	OUT11	输出 11
6	OUT10	输出 10
7	OUT9	输出 9
8	OUT8	输出 8
9	E5V	24V 转换生成的 5V 电源，输出
10	EGND	外部电源地（不要接到开关电源上）

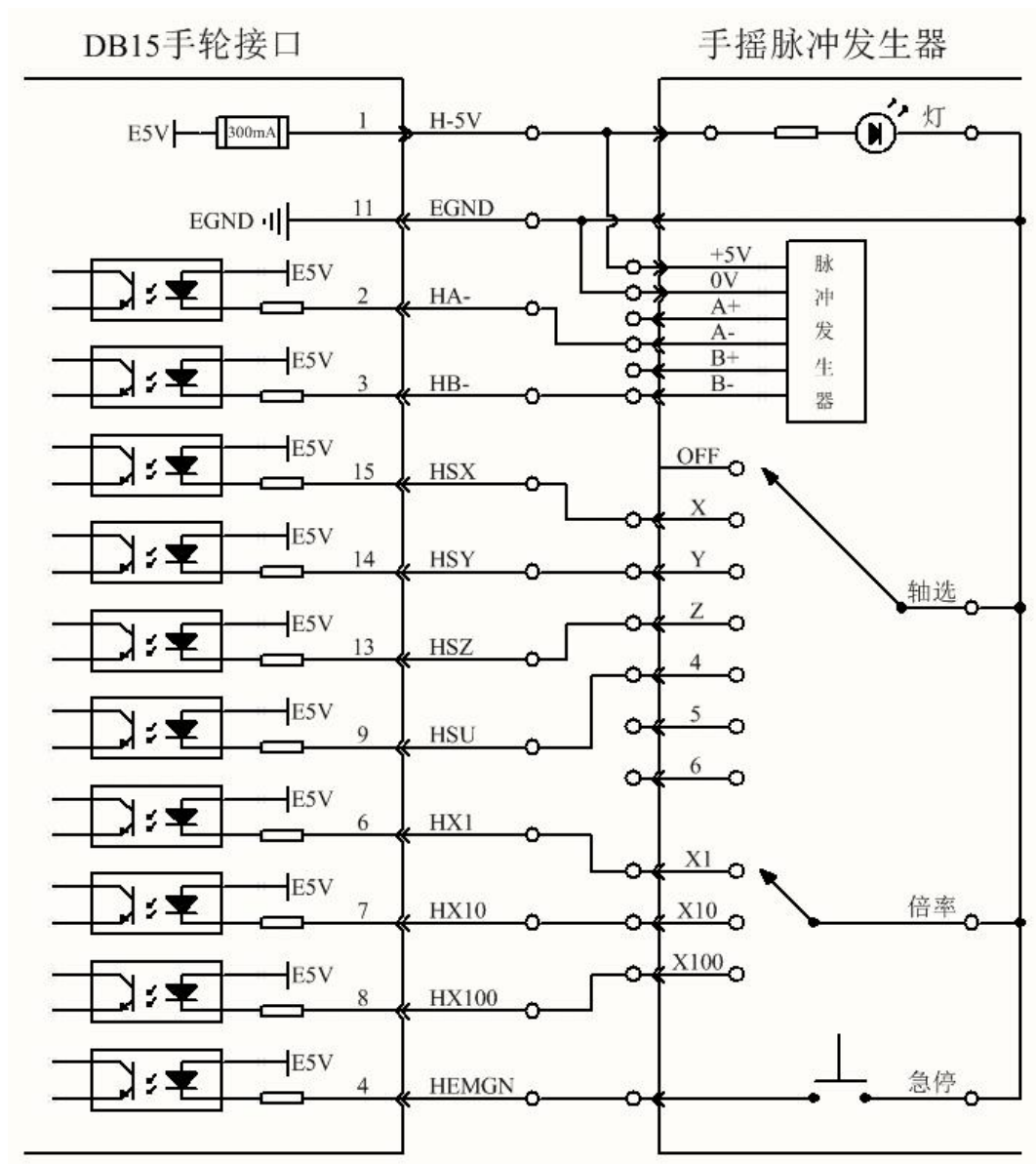
 输入输出端子上的 EGND 为外部电源地，不能接到开关电源。

2.2.11 手轮接口信号:



针脚号	名称	描述
1	H-5V	为手轮供电
2	HA-	编码器 A 相信号 (IN36)
3	HB-	编码器 B 相信号 (IN37)
4	HEMGN	紧急停止信号 (IN47)
5	NC	
6	HX1	选择 X1 倍率 (IN38)

7	HX10	选择 X10 倍率 (IN39)
8	HX100	选择 X100 倍率 (IN40)
9	HSU	选择轴 3 (IN44)
10	NC	
11	EGND	外部电源地
12	NC	
13	HSZ	选择轴 2 (IN43)
14	HSY	选择轴 1 (IN42)
15	HSX	选择轴 0 (IN41)



手轮接线电路示意图

! 手轮端子上的输入 IN36-IN47 只支持 5V 的电平输入，不能当 24V 的通用输入使用，硬件 ID 号 1909*****之后的产品可兼容 5-24V 电平输入，可作为 24V 标准通用输入使用。

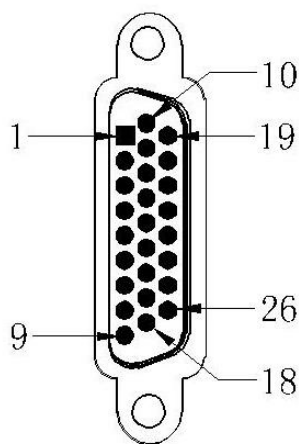
2.2.12 轴接口信号：

每个端子提供了 0V 和+5V 输出，可以为编码器提供 5V 电源。

轴使用前，要通过 ATYPE 参数来配置轴的使用方式。



警告输入和位置到位信号以及轴使能输出同时作为通用的输入输出。

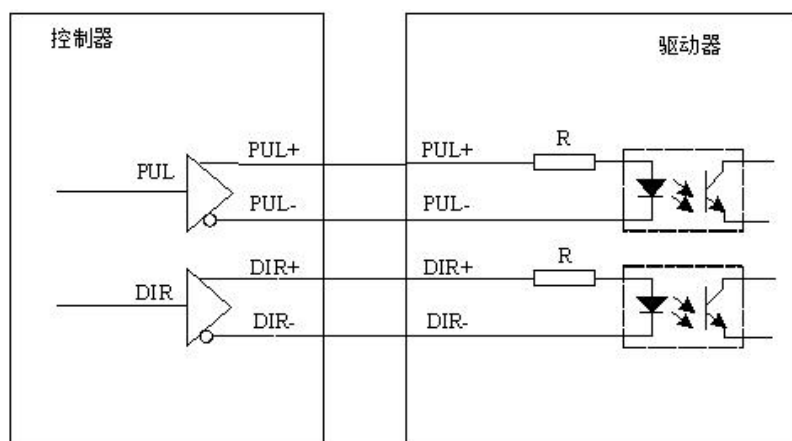


针脚号	信号	说明
1	EGND	外部电源地
2	IN24-29/ALM	通用输入，建议做驱动报警
3	OUT16-21/ENABLE	通用输出，建议做驱动使能
4	EA-	编码器输入
5	EB-	编码器输入
6	EZ-	编码器输入
7	+5V	电源输出
8	备用	备用
9	DIR+	伺服或步进方向输出
10	GND	数字地
11	PUL-	伺服或步进脉冲输出
12	备用	备用
13	GND	数字地
14	OVCC	+24V 输出（建议仅供伺服 I/O）
15	备用	备用
16	IN30-35/INPOS	通用输入，建议做位置到位信号
17	EA+	编码器输入
18	EB+	编码器输入

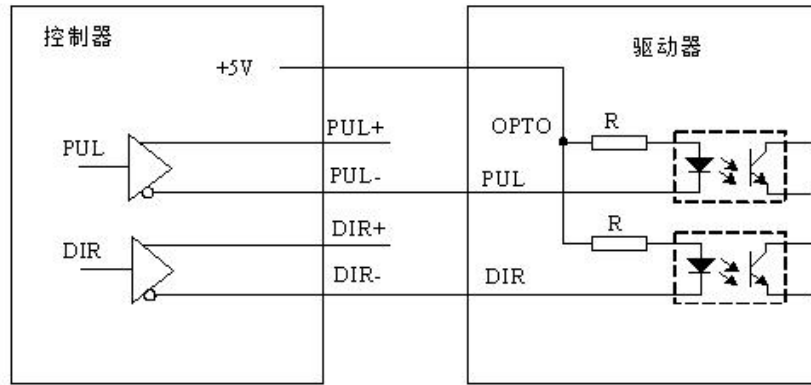
19	EZ+	编码器输入
20	GND	数字地
21	GND	数字地
22	DIR-	伺服或步进方向输出
23	PUL+	伺服或步进脉冲输出
24	GND	数字地
25	备用	备用
26	备用	备用

2.2.13 轴接线参考：

2.2.13.1 低速差分脉冲口接线参考

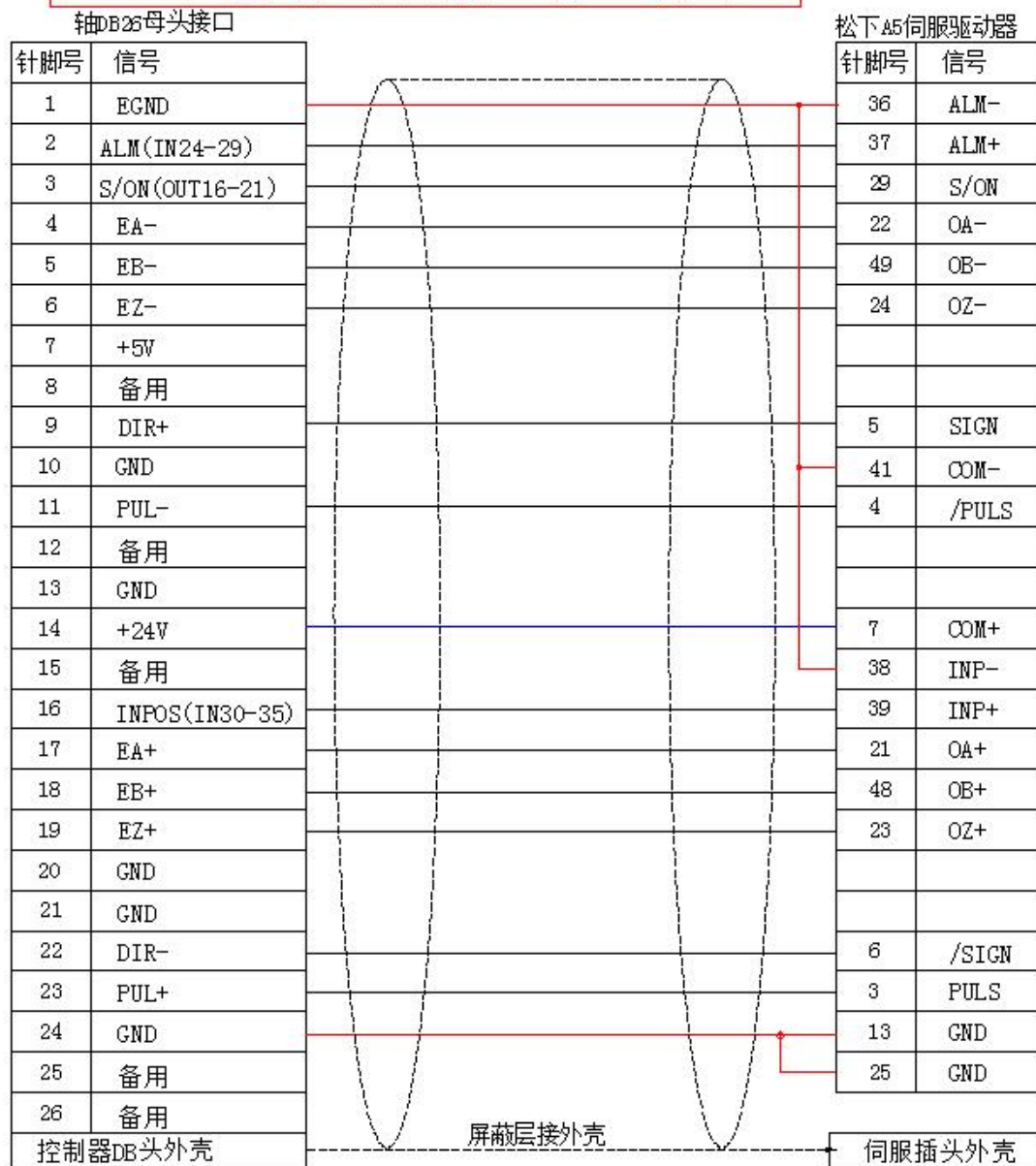


差分连接方式



单端连接方式

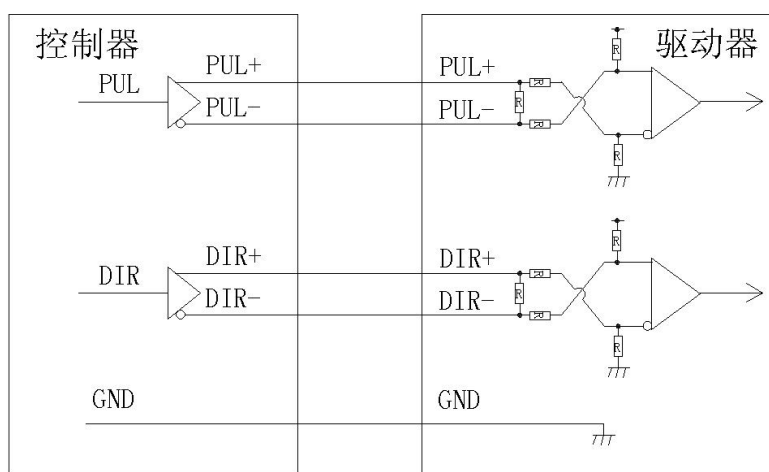
注意：如果接了高速差分脉冲口或者编码器必须把
控制器24脚GND和驱动器13、25脚GND连接起来。



⚠ 如果接了高速差分脉冲口或者编码器必须把 GND 和驱动器 25 脚 GND 连接起来。

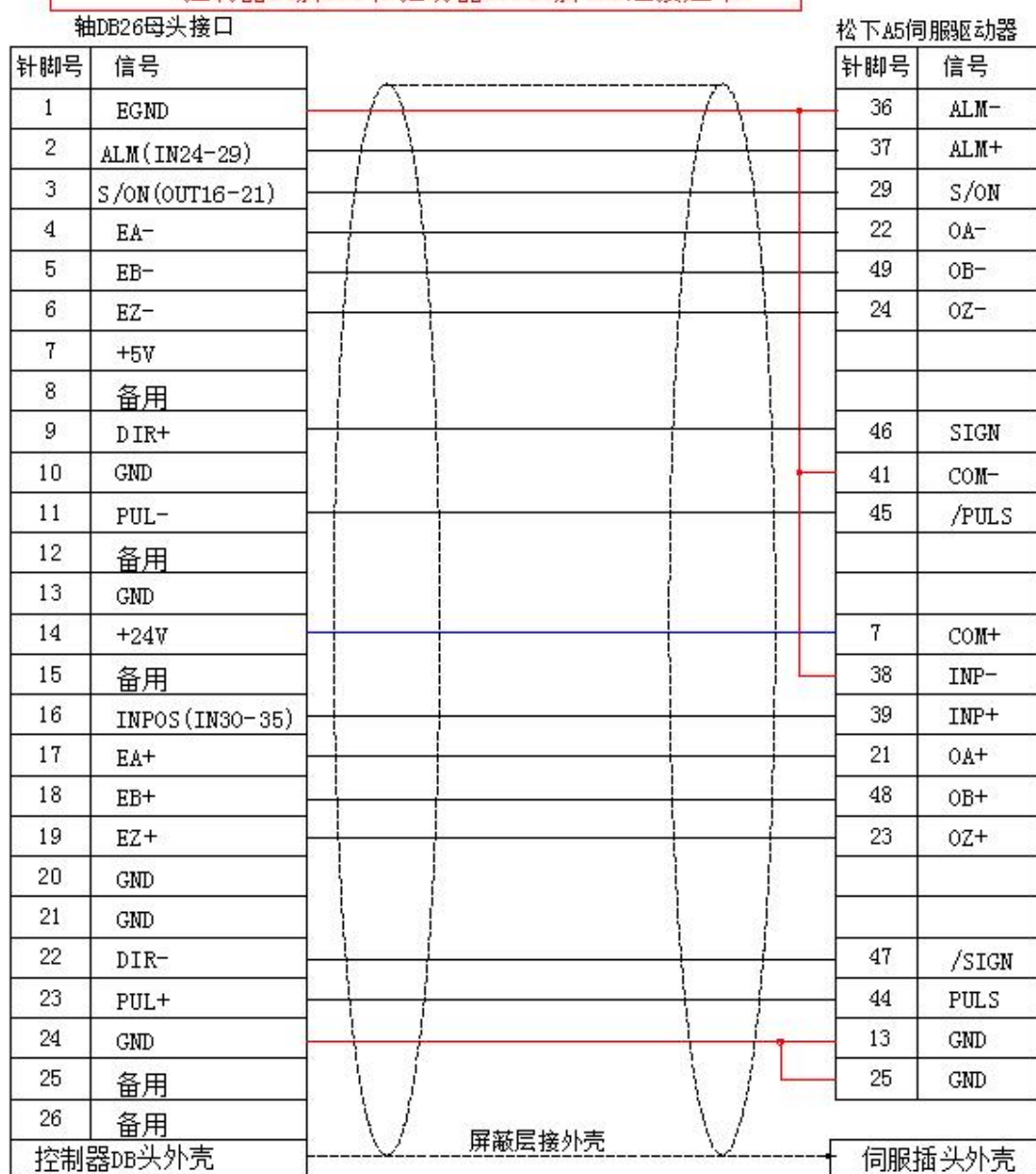
2.2.13.2 高速差分脉冲口接线参考

⚠ 速度满足要求时优先使用低速差分脉冲口，使用高速差分脉冲接口时务必将控制器内部数字地连到驱动器高速脉冲口参考地。



高速差分脉冲口连接方式

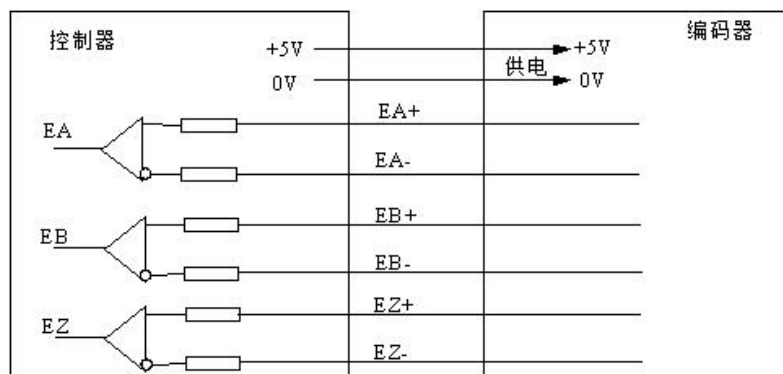
注意：如果接了高速差分脉冲口或者编码器必须把
控制器24脚GND和驱动器13、25脚GND连接起来。



与松下 A5 伺服高速差分脉冲口连接

! 如果接了高速差分脉冲口或者编码器必须把 GND 和驱动器 25 脚 GND 连接起来。

2.2.13.3 编码器接线参考



编码器连接方式

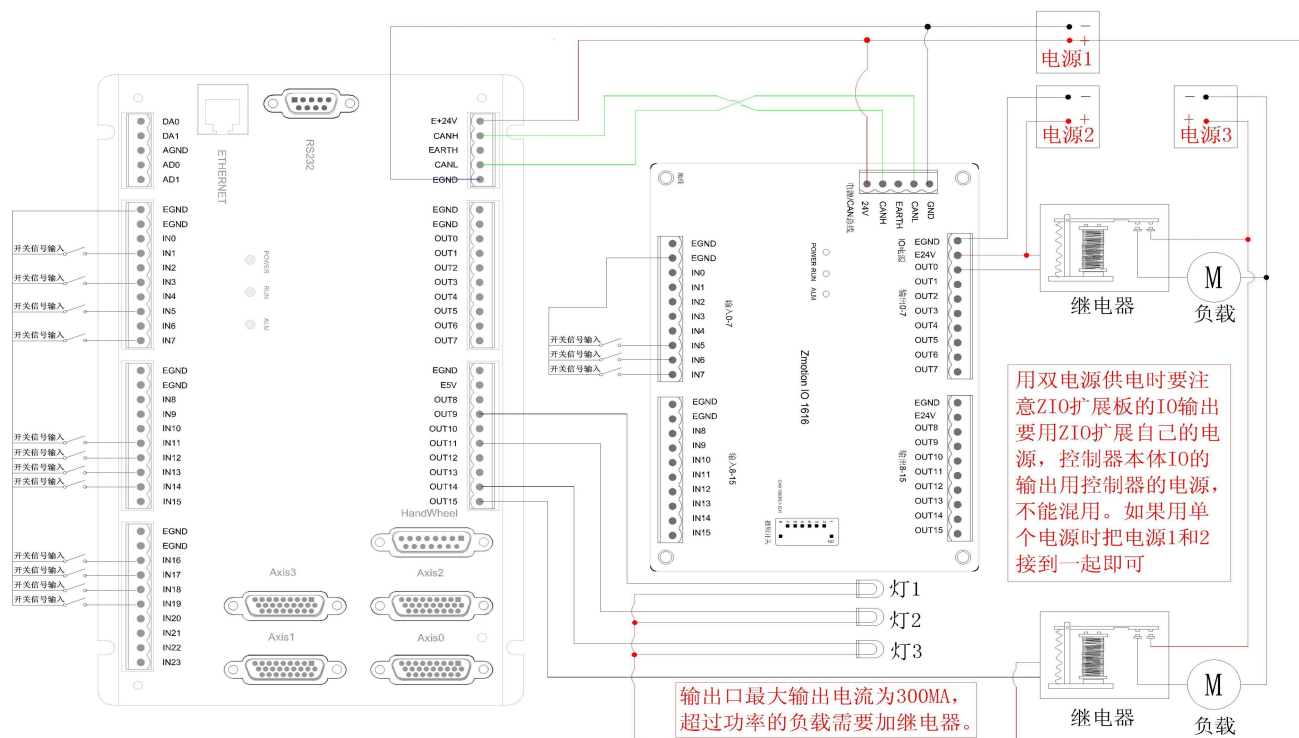


部分伺服驱动器不是光耦隔离的，此时必须把 GND 和驱动器的 GND 连接上，绝大多数驱动器编码器不是光耦隔离的，连接编码器的时候，必须把 GND 接上。

第三章 扩展模块

请参见《ZIO 扩展卡硬件手册》

3.1 扩展模块 CAN 总线、输入输出、电源接线参考：



CAN 总线上链接多个 ZIO 扩展模块时, 需要在最末端的 ZIO 扩展模块 CANL 与 CANH 端并接一个 120 欧姆的电阻。

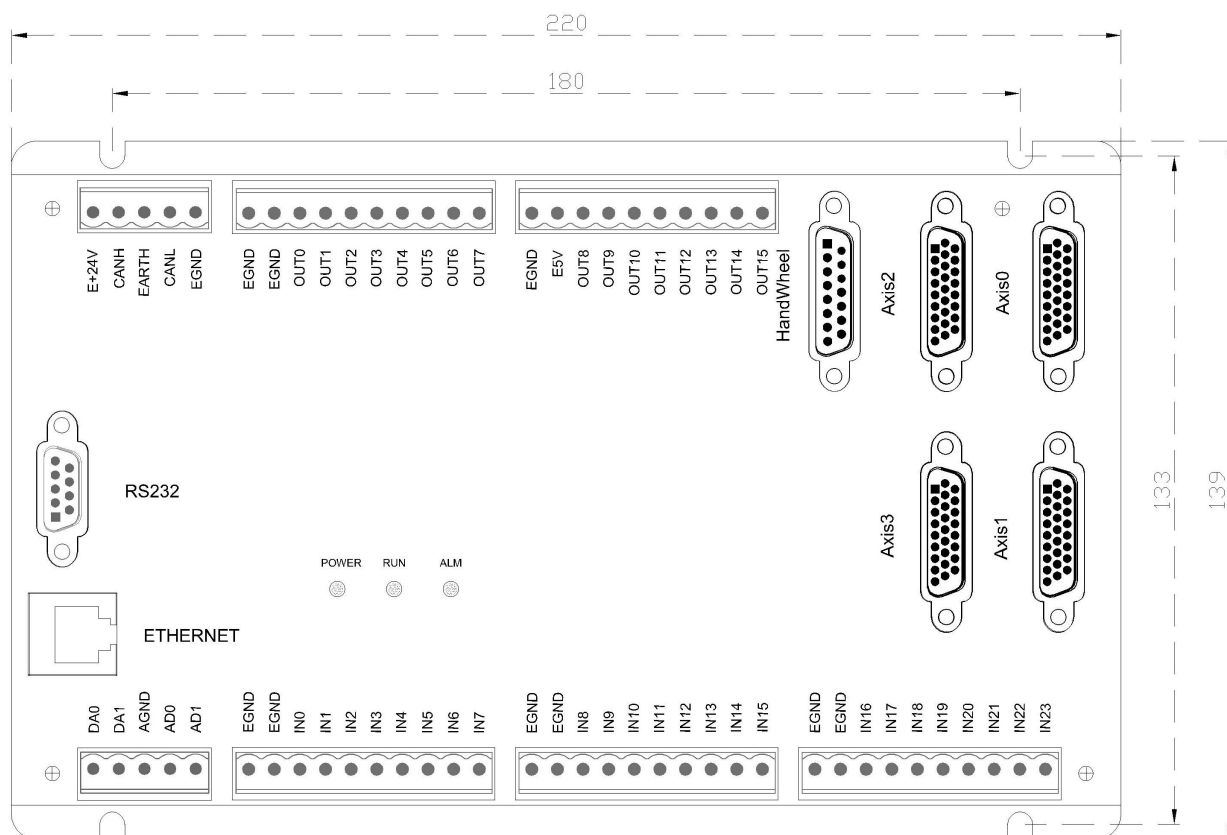
第四章 常见问题

问题	解决问题的建议
电机不转动。	确认控制器的 ATYPE 有配置正确; 确认脉冲发送方式和驱动器的输入脉冲方式是否匹配; 确认是否有硬件限位, 软件限位, ALM 信号起作用; 可以用测试软件进行测试, 观察脉冲计数等是否正常; 检查程序里面是否不断的调用 CANCEL 停止, 可以停掉用户程序再测试。
控制器已经正常工作, 正常发出脉冲, 但电机不转动。	检查驱动器和电机之间的连接是否正确, 驱动器与控制器之间的接线是否接触良好。 确保驱动器工作正常, 没有出现报警。
电机可以转动, 但工作不正常。	检查设置减速度和速度是否超过了设备极限; 检查输出脉冲频率是否超过了驱动器的接收极限; 检查控制器和驱动器是否正确接地, 抗干扰措施是否做好; 脉冲和方向信号输出端光电隔离电路中使用的限流电阻过大, 工作电流偏小。

能够控制电机，但电机出现振荡或是过冲。	可能是驱动器参数设置不当，检查驱动器参数设置； 应用软件中加减速时间和运动速度设置不合理。
能够控制电机，但工作时，回原点定位不准。	原点信号开关是否工作正常； 原点信号是否受到干扰。
限位信号不起作用。	限位传感器工作不正常； 限位传感器信号受干扰；
扩展模块连接不上, 扩展模块告警灯亮。	检查 120 欧姆电阻是否有安装在两端； 检查是否有多个扩展模块采用同样的 ID。
输入口检测不到信号	检查 I/O 电源有无供给； 检查信号电平是否与输入口匹配。 检查输入口编号是否与 I/O 板的 ID 相匹配。
输出口操作时没有反应	检查 I/O 电源有无供给；I/O 板上也要供 I/O 电源。 检查输出口编号是否与 I/O 板的 ID 相匹配。

第五章 硬件安装

5.1 EC4410 安装



单位: mm 安装孔直径 4.5mm 厚度 52mm