

LOW-CODE

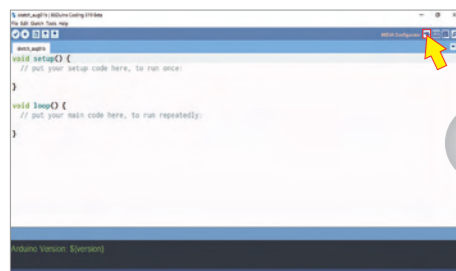
開発環境



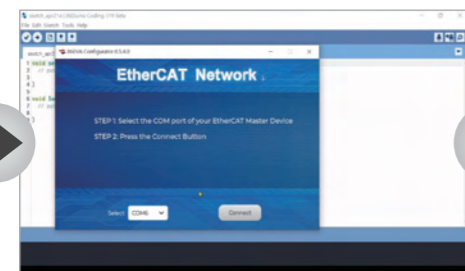
- 可能な限りソースコードを書かずGUIで開発
- ArduBlock ツール
- 86EVA (EtherCAT-Based Virtual Arduino) コンフィグレーション ツール

開発手順

1 86EVA (EtherCAT) コンフィグレータ



1. 86EVA コンフィグレータを開く



2. QEC マスタとスレーブを接続する

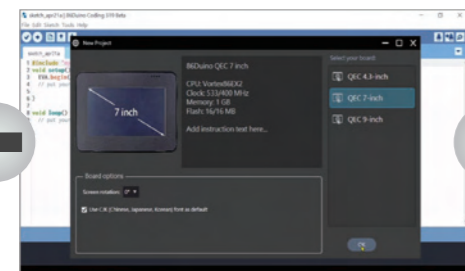


3. 86EVA 設定

HMI エディタ 2



6. ユーザ・インターフェース設計

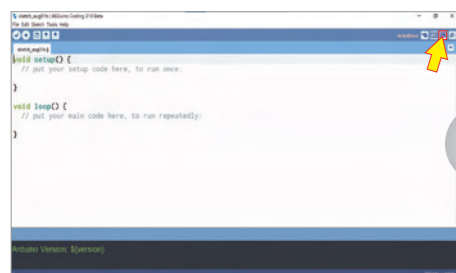


5. QEC ボードを選択

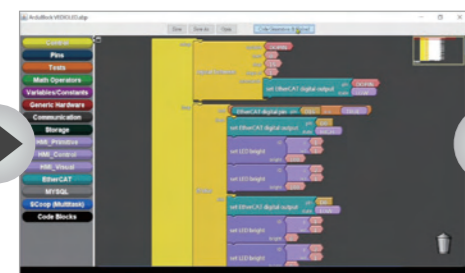


4. HMI エディタを開く

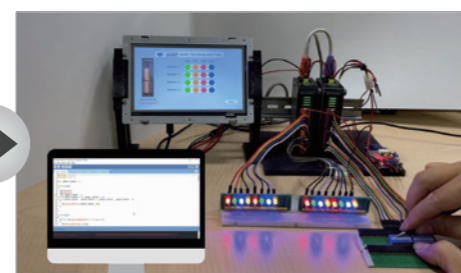
3 ArduBlock



7. ArduBlock を開く



8. コマンドブロックをドラッグ&ドロップ



9. コードの生成

ご注文情報



EtherCAT マスタ・コントローラ

マスタ

- QEC-M-01 (EMC)
- QEC-M-043T (EMC + 4.3" LCD)
- QEC-M-070T (EMC + 7" LCD)
- QEC-M-090T (EMC + 9" LCD)
- QEC-M-150T (EMC + 15" LCD)



EtherCAT スレーブ・モジュール

I/O

- QEC-RxxD (デジタル I/O)
- QEC-RxxA (アナログ I/O)
- QEC-RxxHU (HID)
- QEC-RxxR (リレー出力)
- QEC-RxxJT (ジャンクション)



EtherCAT スレーブ モータ制御モジュール

モーション

- QEC-RxxMP1-S (ステッピングモータ・コントローラ)
- QEC-RxxMP3-S (ステッピングモータ・コントローラ)
- QEC-RxxMV1-S (T120 サーボモータ)
- QEC-RxxMV2-S (T600 サーボモータ)
- EtherCAT コンバータ



ICOP EtherCAT ソリューション Quick-EtherCAT

ArduBlock Control for Big Data



EtherCAT®
Quick-EtherCAT



www.qec.tw
www.icop.co.jp
info@icop.co.jp



QEC-EtherCAT Solution-v202301r1
Copyright © 2023 ICOP Technology Inc. All rights reserved.
All trademarks appearing in this manuscript are registered trademark of their respective owners.

QEC シリーズ 概要

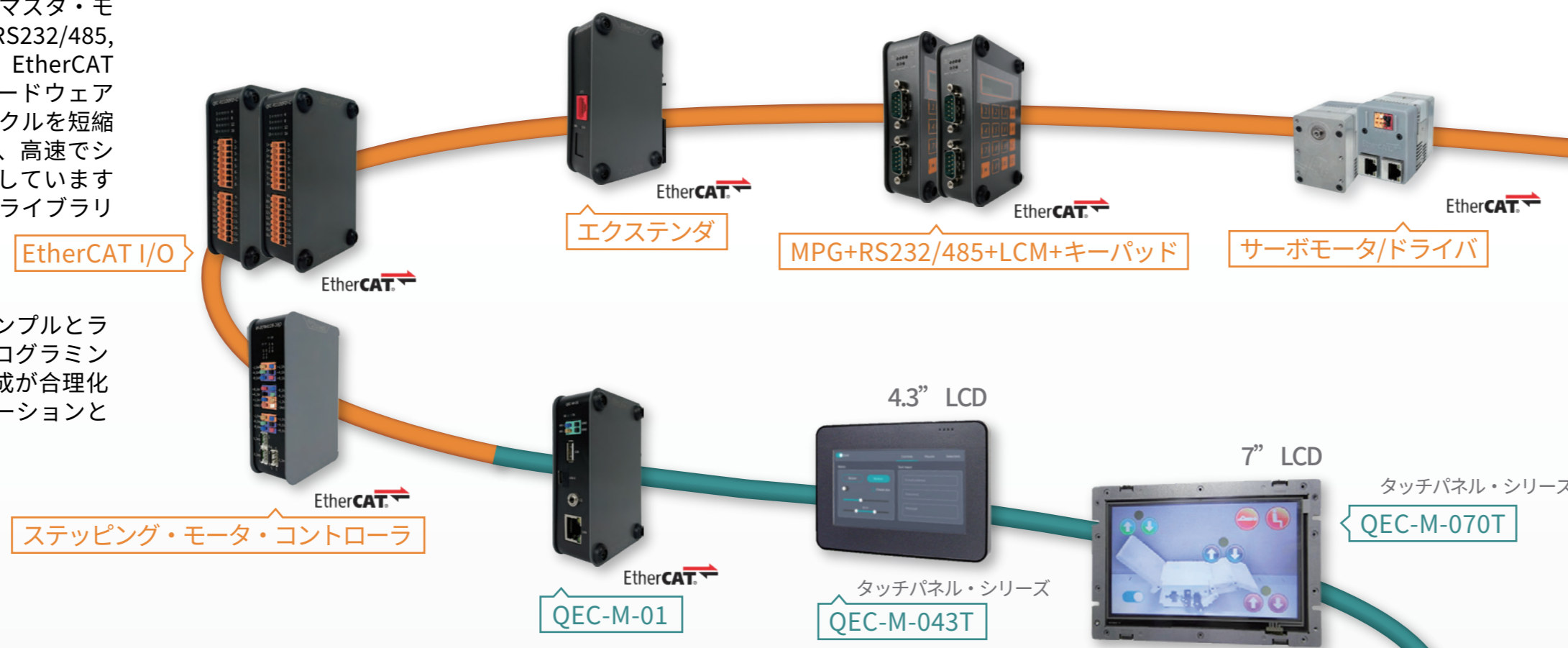
QEC(Quick-EtherCAT)はICOPのEtherCAT製品群の名称で、マスタ・モーション・コントローラおよびスレーブ・モジュール(I/O, RS232/485, MPG, コンバータ、モーション・コントローラ/ドライバ)含む EtherCAT の完全なソリューションを提供します。高度に統合されたハードウェアおよびソフトウェア機能を備えた QEC シリーズは、開発サイクルを短縮する一方で幅広い産業自動化アプリケーションをサポートし、高速でシンプル、そして頻繁に使用されすぐに利用可能な機能を用意しています。また、スマート IIoT テクノロジーの開発に役立つ MySQL ライブラリを介したデータベースを構築することもできます。

EtherCAT 開発を簡単に

QECはArduino開発環境をサポートし、豊富に用意されたサンプルとライブラリによってプロジェクト進行の加速を可能にし、仮想プログラミング・ツールとデータベース・ライブラリによってシステム構成が合理化されます。これによりQECは簡単で高速なEtherCATソリューションとなります。



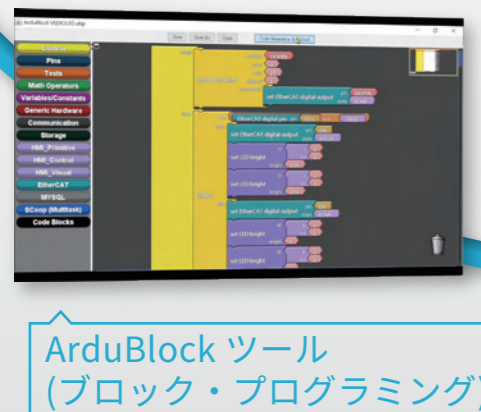
EtherCAT スレーブ・デバイス



EtherCAT マスタ・デバイス



Arduino 開発環境



ArduBlock ツール (ブロック・プログラミング)



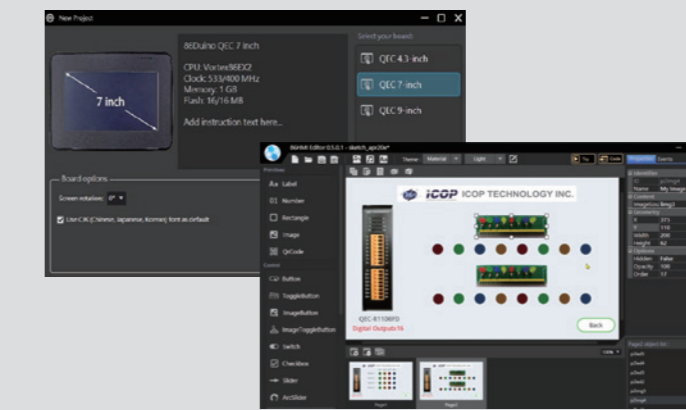
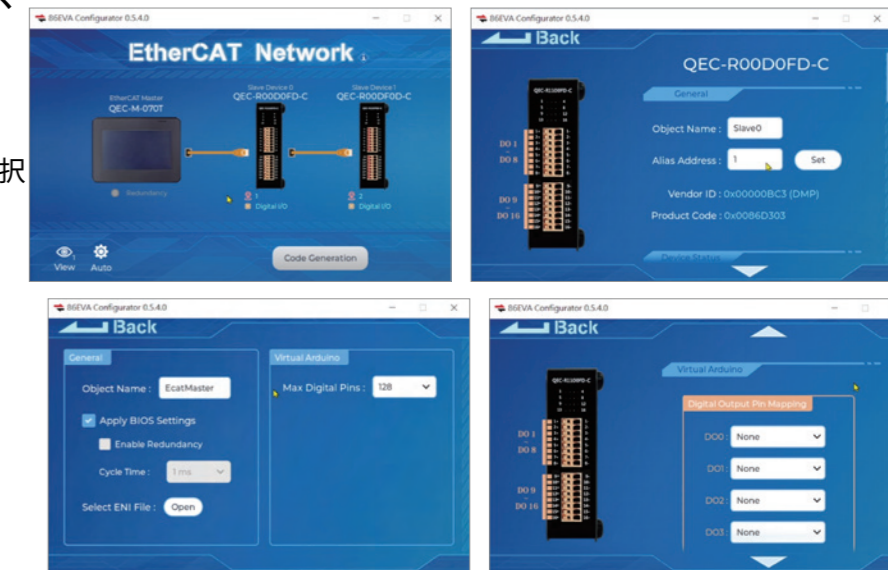
SQL データベース

<p>リアルタイム性と信頼性</p> <ul style="list-style-type: none"> 最大32軸の同期モーション制御 最小通信サイクル 125us モーション制御環境 	<p>互換性</p> <ul style="list-style-type: none"> サードパーティ製 EtherCAT スレーブのサポート ESI ファイルの提供
<p>簡単な操作</p> <ul style="list-style-type: none"> Arduino 開発環境 HMI リソースとツール 様々なライブラリと例 	<p>サービス</p> <ul style="list-style-type: none"> HMI カスタマイズ・サービス ArduBlock ツール協業サービス

Arduino 開発環境

86EVA | EtherCAT コンフィグレーション・ツール

- EtherCAT ベース 仮想 Arduino (EtherCAT-Based Virtual Arduino)
- オートスキャン QEC EtherCAT デバイス
- EtherCAT マスタ設定:
 - * EtherCAT マスタオブジェクト名を入力
 - * EtherCAT bus サイクル・タイムを選択
 - * EtherCAT ケーブル冗長性オプションを選択
 - * ENI ファイルを選択
- EtherCAT スレーブ設定:
 - * EtherCAT スレーブオブジェクト設定
 - * EtherCAT スレーブエイリアス設定
 - * EtherCAT スレーブ I/O 設定
 - * EtherCAT スレーブ基本情報の表示
 - * 内部モニタリング情報のレビュー (電圧, 電流, 温度)

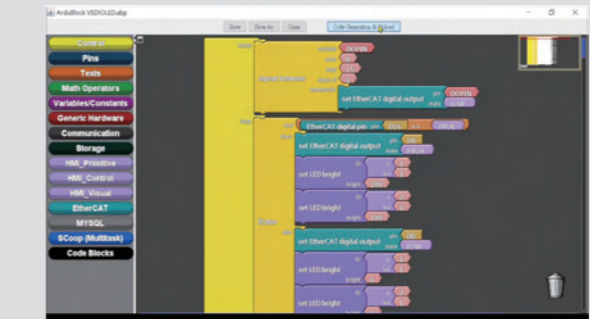


HMI エディタ, GUI デザイン・ツール

- 20以上のGUI構成要素を用意
- LVGL言語ライブラリへ自動生成

ArduBlock, ドラッグ&ドロップ・コーディング・ツール (Scratch ライクな)

- 統合されたブロック・ライブラリ
- C++ 言語へ自動生成
- わかりやすいバーチャル操作



Arduino 標準 ウィンドウ

- ECAT Lib API ライブラリの提供
- ビルドイン CiA402/Modbus/MySQL ライブラリ
- 統合されたモーション制御コマンド

