

Kinetix 5700 시스템 장착 툴킷

카탈로그 넘버 2198-K5700-MOUNTKIT

내용	페이지
변경 내용 요약	1
시스템 장착 툴킷 소개	2
부품 목록	2
필수 공구 및 구성요소	2
마운팅 바 설치 및 드릴 구멍 가이드 위치 지정	2
165 mm 폭 모듈에서 드릴 구멍 가이드 사용	4
220 mm 폭 모듈에서 드릴 구멍 가이드 사용	5
275 mm 폭 모듈에서 드릴 구멍 가이드 사용	7
440 mm 폭 모듈에서 드릴 구멍 가이드 사용	8
참고 자료	11

변경 내용 요약

본 문서에는 새롭게 추가되었거나 업데이트된 정보가 있습니다.

내용	페이지
시스템 장착 툴킷 소개 추가	2
부품 목록 추가	2
필수 공구 및 구성요소 추가	2
중요중요메트릭 측정의 사용에 관한 중요 정보 추가	2
165 mm 폭 모듈에서 드릴 구멍 가이드 사용 추가	4
220 mm 폭 모듈에서 드릴 구멍 가이드 사용 추가	5
275 mm 폭 모듈에서 드릴 구멍 가이드 사용 추가	7
440 mm 폭 모듈에서 드릴 구멍 가이드 사용 추가	8
참고 자료 표의 문서 번호 업데이트	11

시스템 장착 툴킷 소개

Kinetix® 5700 시스템 장착 툴킷은 Kinetix 5700 드라이브 시스템의 드릴 구멍을 찾는 데 사용됩니다. 적절한 간격의 드릴 구멍은 모듈 간에 제로 스택 탭과 컷아웃을 적용함으로써 DC 버스 커넥터가 적절한 간격을 유지해서 DC 버스 링크를 수용할 수 있도록 하기 위해 필수적입니다. Kinetix 5700 시스템 장착 툴킷은 본 문서에서 설명하는 것처럼 다양한 폭의 모듈에 사용할 수 있습니다. Kinetix 5700 시스템 장착 툴킷에는 드릴 구멍 가이드와 마운팅 바가 포함되어 있습니다. 2 개의 M4 나사 형성 패스너도 포함되어 있습니다.

본 문서는 마운팅 바를 장착하는 방법과 다양한 크기의 모듈에 Kinetix 5700 드릴 구멍 가이드를 사용하는 방법에 대해 설명합니다.

자세한 배선, 전원 공급, 문제 해결 및 Logix 5000™ 컨트롤러와의 통합 정보는 Kinetix 5700 서보 드라이브 사용자 매뉴얼 (Publication [2198-UM002](#)) 을 참조하십시오.

부품 목록

Kinetix 5700 장착 툴킷은 다음으로 구성됩니다.

- 마운팅 바
- 드릴 구멍 가이드
- 마운팅 바 장착용 M4 나사 형성 패스너 2 개

필수 공구 및 구성요소

다음 공구가 필요합니다.

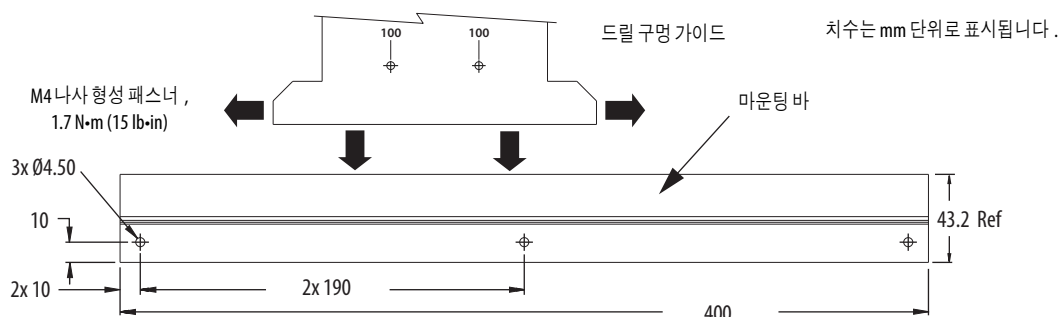
- 선을 그리고 구멍을 뚫을 위치를 표시하기 위한 연필 또는 기타 기기
- 십자 드라이버

마운팅 바 설치 및 드릴 구멍 가이드 위치 지정

마운팅 바는 시스템 판넬에 수평으로 설치되어야 합니다. 드릴 구멍 가이드는 마운팅 바의 뒷면에서 삽입되며 좌우로 슬라이딩합니다. 드릴 구멍 가이드에 있는 구멍과 슬롯을 사용하면 각 Kinetix 5700 드라이브 모듈의 위치를 지정할 수 있습니다. 다음 지침은 55 mm, 85 mm 및 100 mm 폭 모듈에 적용됩니다. 165 mm, 220 mm, 275 mm 및 440 mm 폭 모듈의 드릴 구멍을 지정하기 위한 드릴 구멍 가이드의 사용 방법은 본 문서의 해당 섹션을 참조하십시오.

중요 본 문서에서 홀 간격은 밀리미터 단위로 측정되고 반올림으로 인한 오류를 방지하기 위해 인치로 변환되지 않습니다.

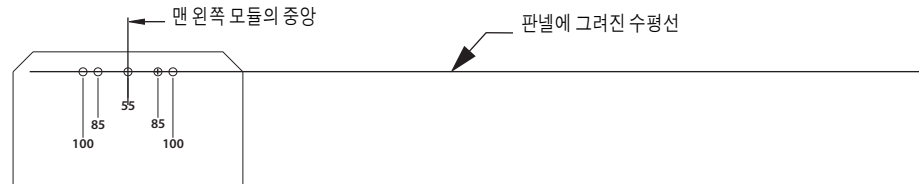
그림 1 - 마운팅 바



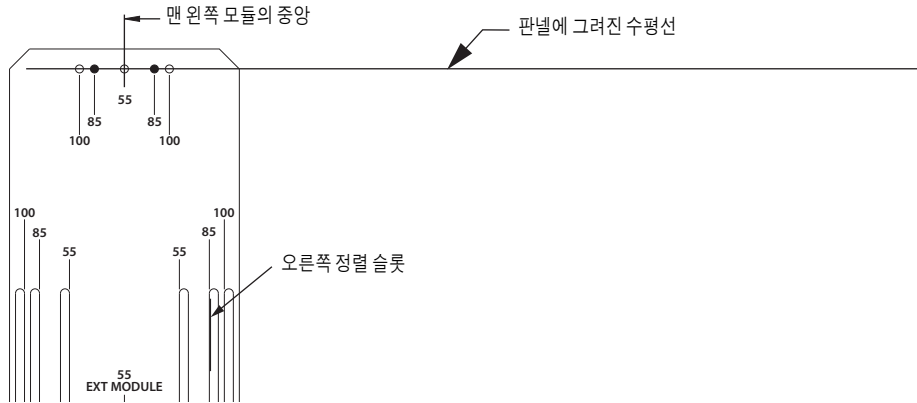
Kinetix 5700 드라이브 시스템의 드릴 구멍을 지정하는 방법은 다음과 같습니다.

1. 판넬에서 상단 모듈 폭 구멍을 지정하려는 곳에 수평선을 그립니다 (그림 2 참조).
2. 판넬에 마운팅 바를 장착하기 위해 1 단계에서 그린 선에서 506 mm 아래에 3.6 mm 구멍을 3 개 뚫습니다.

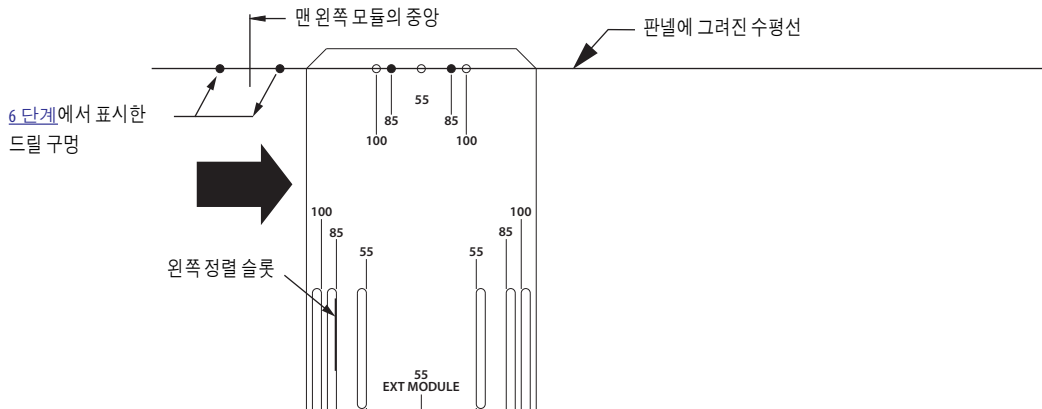
3. 2 개의 M4 패스너를 사용해서 마운팅 바를 패널에 장착합니다.
4. 맨 왼쪽 모듈의 위치를 정하고 (왼쪽에서 오른쪽으로) 맨 왼쪽 모듈의 중심이 될 수직선을 그립니다.



5. 드릴 구멍 가이드를 마운팅 바에 밀어 넣고 좌우 위치를 조정해 4 단계에서 그린 수직선에 55 mm 상단 모듈 폭 구멍을 맞춥니다.
6. 설치 중인 모듈의 드라이브 쪽에 해당하는 상단 및 하단 폭 구멍을 표시합니다. 아래 예제에서 맨 왼쪽 모듈의 폭은 85 mm 입니다.



7. 설치 중인 모듈의 드라이브 쪽에 해당하는 오른쪽 정렬 슬롯의 왼쪽 가장자리를 따라 선을 그립니다.
8. 7 단계에서 그린 선이 설치 중인 다음 모듈의 드라이브 쪽에 해당하는 왼쪽 정렬 슬롯에서 보일 때까지 드릴 구멍 가이드를 오른쪽으로 밀니다.



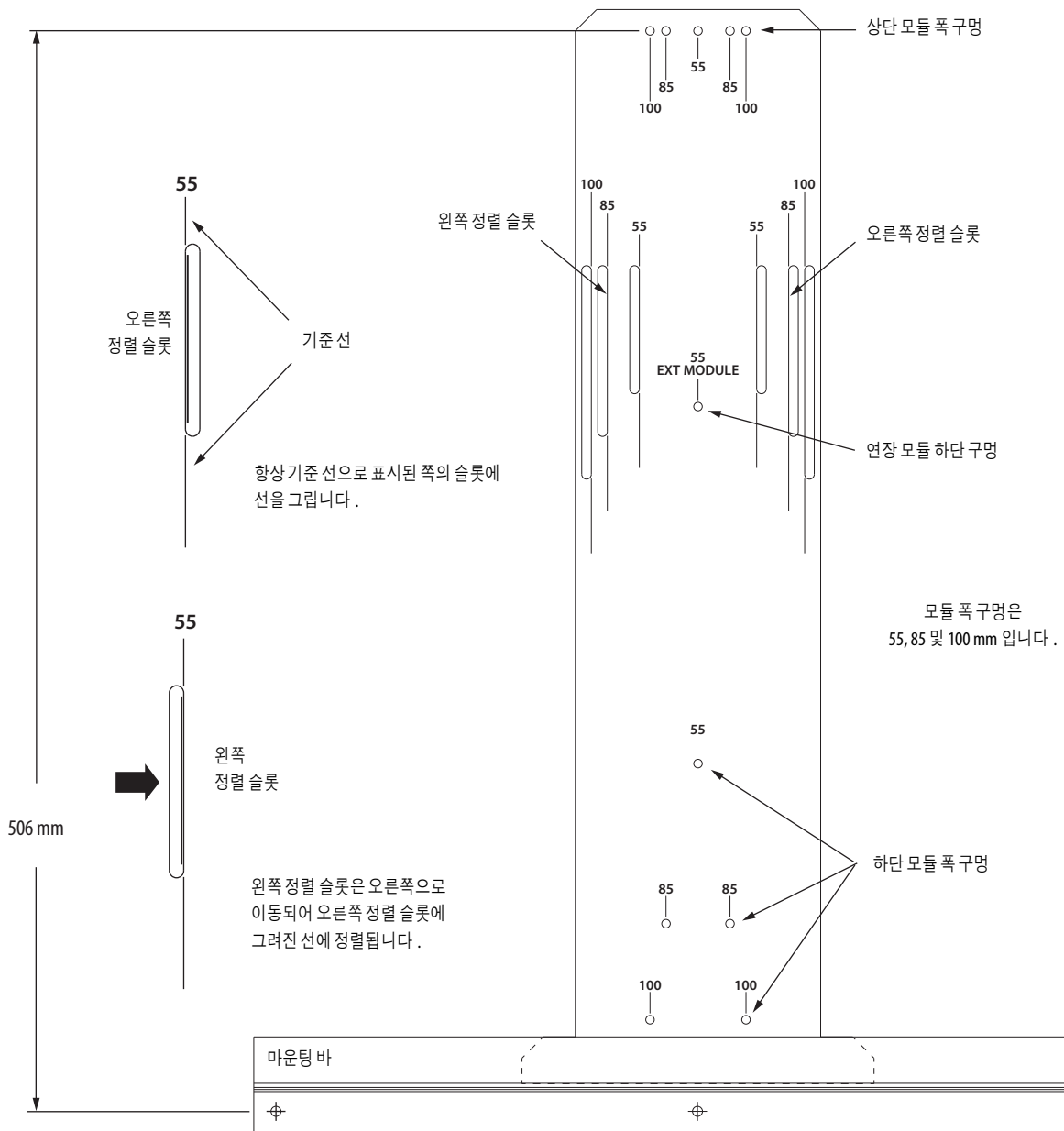
이 예제에서 다음 모듈의 폭도 85 mm 입니다.

9. 드라이브 시스템의 추가 85 mm 폭 모듈 각각에 대해 6~8 단계를 반복하거나, 설치 중인 다음 모듈의 폭에 해당하는 본 문서의 지침을 따릅니다.

추가 정보 드라이브 시스템이 마운팅 바보다 넓은 경우, 나사를 제거하고 마운팅 바를 왼쪽이나 오른쪽으로 이동하여 원래 구멍 중에 2 개를 다시 사용하고 다른 구멍을 드릴로 뚫을 수 있습니다 (필요에 따라 반복).

10. 작업을 완료한 패널에서 마운팅 바를 제거합니다.

그림 2 – Kinetix 5700 시스템 장착 툴킷



165 mm 폭 모듈에서 드릴 구멍 가이드 사용

Kinetix 5700 드라이브 시스템에서 165 mm 폭 모듈의 드릴 구멍을 지정하는 방법은 다음과 같습니다.

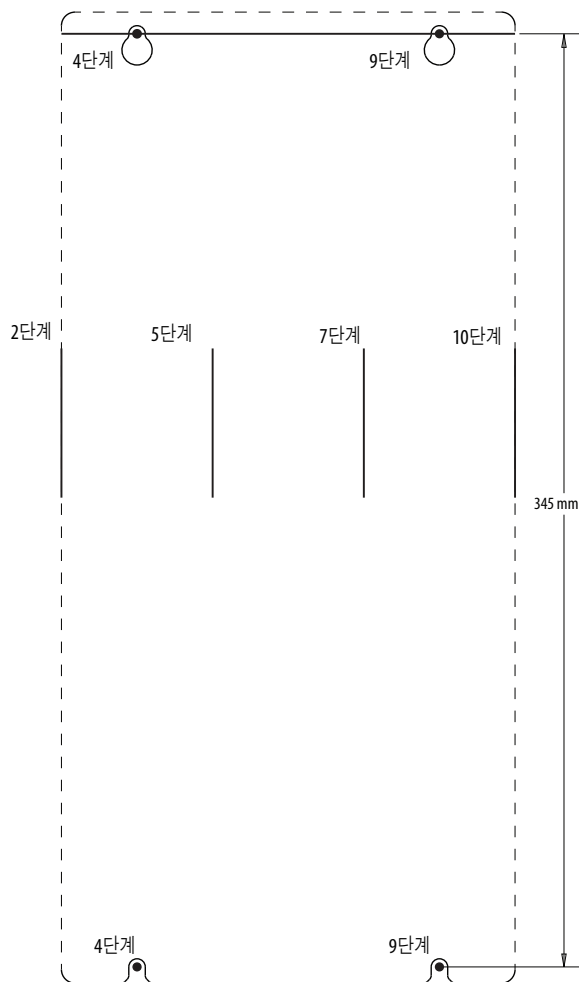
1. [마운팅 바 설치 및 드릴 구멍 가이드 위치 지정](#)의 1~3 단계를 수행합니다. [그림 2](#) 를 참조해 드릴 구멍 가이드에서 홀과 슬롯의 위치와 라벨을 확인합니다. [그림 3](#) 은 165 mm 폭 모듈의 완성된 드릴 구멍 맵이고 각 표시가 만들어진 단계가 나와 있습니다. 그림을 확대 / 축소하면 안 됩니다.
2. 모듈 왼쪽이 설치될 위치에 수직선을 그립니다.
3. 드릴 구멍 가이드를 마운팅 바에 밀어 넣고 좌우 위치를 조정해 2 단계에서 그린 수직선에 55 mm 상단 모듈 폭 구멍을 맞춥니다.
4. 상단 55 구멍 및 하단 55 구멍 위치를 표시합니다.
5. 맨 오른쪽 55 슬롯에 선을 그립니다.
6. 5 단계에서 그린 선과 맨 왼쪽 55 슬롯이 일치하도록 템플릿을 이동합니다.

7. 맨 오른쪽 55 슬롯에 선을 그립니다.
8. 템플릿의 왼쪽 55 슬롯을 7 단계에서 그린 선과 일치시킵니다.
9. 상단 및 하단 55 구멍 위치를 표시합니다.
10. 맨 오른쪽 55 슬롯에 선을 그립니다.
11. 시스템에 설치하려는 모듈 크기별로 본 문서의 해당 단계를 수행합니다.

추가 정보 드라이브 시스템이 마운팅 바보다 넓은 경우, 나사를 제거하고 마운팅 바를 왼쪽이나 오른쪽으로 이동하여 원래 구멍 중에 2 개를 다시 사용하고 다른 구멍을 드릴로 뚫을 수 있습니다 (필요에 따라 반복).

12. 작업을 완료한 패널에서 마운팅 바를 제거합니다. 완성된 표시는 [그림 3](#)에 나와 있습니다. 그림을 확대 / 축소하면 안 됩니다.

그림 3 – 165 mm 폭 모듈 지침 수행 후 드릴 구멍 가이드 맵



220 mm 폭 모듈에서 드릴 구멍 가이드 사용

Kinetix 5700 드라이브 시스템에서 220 mm 폭 모듈의 드릴 구멍을 지정하는 방법은 다음과 같습니다.

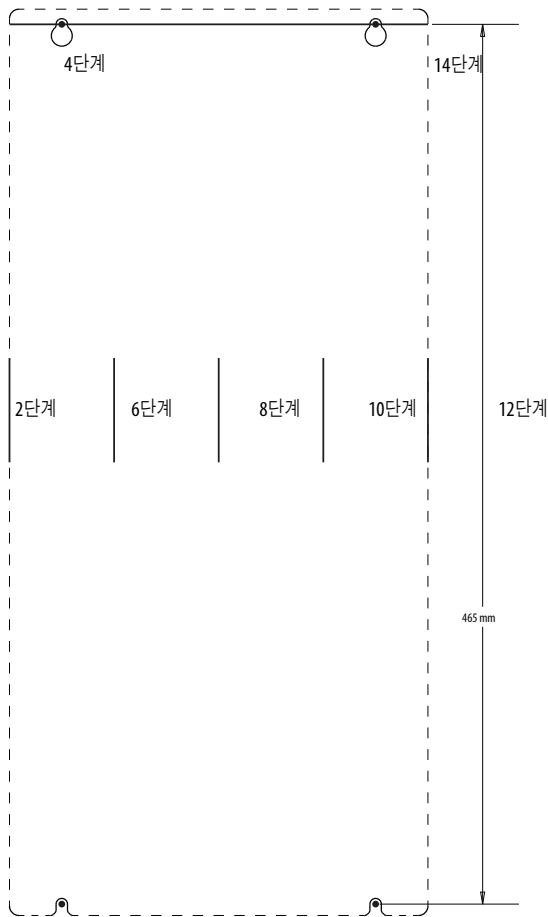
1. [마운팅 바 설치 및 드릴 구멍 가이드 위치 지정](#)의 1~3 단계를 수행합니다. [그림 2](#)를 참조해 드릴 구멍 가이드에서 홀과 슬롯의 위치와 라벨을 확인합니다. [그림 4](#)는 완성된 드릴 구멍 맵이고 각 표시가 만들어진 단계가 나와 있습니다. 그림을 확대 / 축소하면 안 됩니다.
2. 모듈 왼쪽이 설치될 위치에 수직선을 그립니다.
3. 드릴 구멍 가이드를 마운팅 바에 밀어 넣고 좌우 위치를 조정해 2 단계에서 그린 수직선에 100 mm 상단 모듈 폭 구멍을 맞춥니다.
4. 상단 왼쪽 100 구멍 및 하단 왼쪽 100 구멍 위치를 표시합니다.

5. 2 단계에서 그린 수직선과 맨 왼쪽 55 슬롯이 일치하도록 템플릿을 왼쪽으로 이동합니다.
6. 맨 오른쪽 55 슬롯에 선을 그립니다.
7. 6 단계에서 그린 선과 맨 왼쪽 55 슬롯이 일치하도록 템플릿을 이동합니다.
8. 맨 오른쪽 55 슬롯에 선을 그립니다.
9. 8 단계에서 그린 선과 맨 왼쪽 55 슬롯이 일치하도록 템플릿을 이동합니다.
10. 맨 오른쪽 55 슬롯에 선을 그립니다.
11. 10 단계에서 그린 선과 맨 왼쪽 55 슬롯이 일치하도록 템플릿을 이동합니다.
12. 맨 오른쪽 55 슬롯에 선을 그립니다.
13. 맨 오른쪽 100 슬롯을 12 단계에서 그린 마지막 수직선과 일치시킵니다.
14. 상단 오른쪽 100 구멍 및 하단 오른쪽 100 구멍 위치를 표시합니다.
15. 시스템에 설치하려는 추가 모듈의 크기별로 본 문서의 해당 단계를 수행합니다.

추가 정보 드라이브시스템이 마운팅 바보다 넓은 경우, 나사를 제거하고 마운팅 바를 왼쪽이나 오른쪽으로 이동하여 원래 구멍 중에 2 개를 다시 사용하고 다른 구멍을 드릴로 뚫을 수 있습니다 (필요에 따라 반복).

16. 작업을 완료한 판넬에서 마운팅 바를 제거합니다. 완성된 표시는 [그림 4](#)에 나와 있습니다. 그림을 확대 / 축소하면 안 됩니다.

그림 4 – 220 mm 폭 모듈 지침 수행 후 드릴 구멍 가이드 맵



275 mm 폭 모듈에서 드릴 구멍 가이드 사용

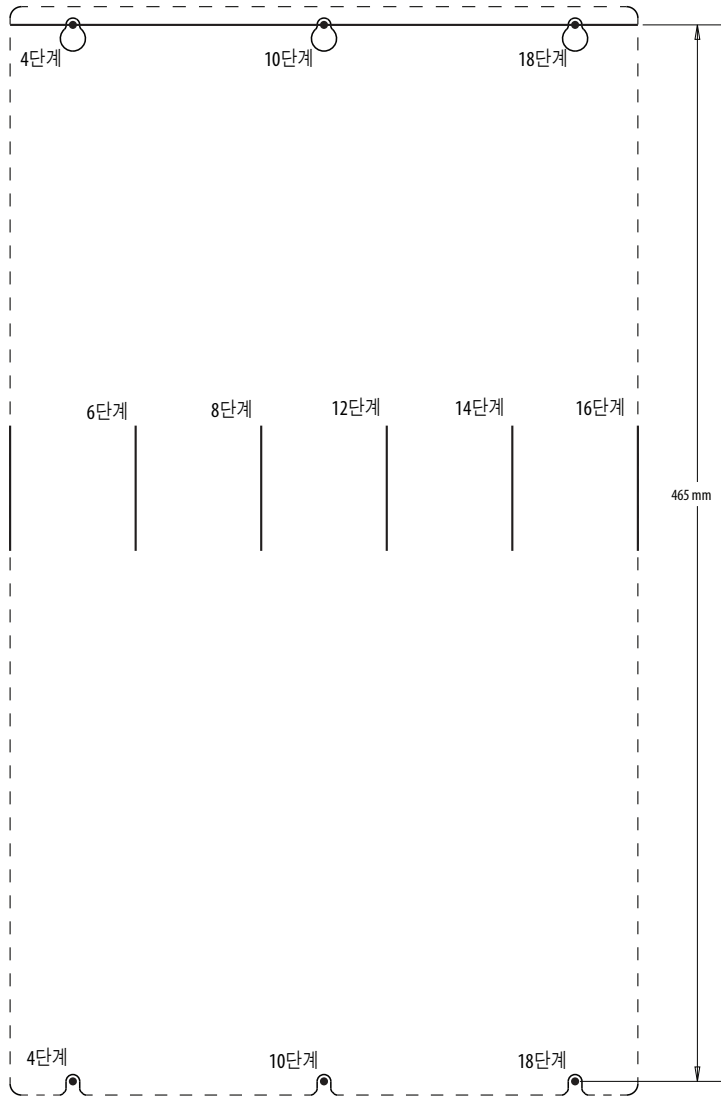
Kinetix 5700 드라이브 시스템에서 275 mm 폭 모듈의 드릴 구멍을 지정하는 방법은 다음과 같습니다.

1. [마운팅 바 설치 및 드릴 구멍 가이드 위치 지정](#)의 1~3 단계를 수행합니다. [그림 2](#)를 참조해 드릴 구멍 가이드에서 홀과 슬롯의 위치와 라벨을 확인합니다. [그림 5](#)는 완성된 드릴 구멍 맵이고 각 표시가 만들어진 단계가 나와 있습니다. 그림을 확대 / 축소하면 안 됩니다.
2. 모듈 왼쪽이 설치될 위치에 수직선을 그립니다.
3. 드릴 구멍 가이드를 마운팅 바에 밀어 넣고 좌우 위치를 조정해 2 단계에서 그린 수직선에 100 mm 상단 모듈 폭 구멍을 맞춥니다.
4. 상단 왼쪽 100 구멍 및 하단 왼쪽 100 구멍 위치를 표시합니다.
5. 2 단계에서 그린 수직선과 맨 왼쪽 55 슬롯이 일치하도록 템플릿을 왼쪽으로 이동합니다.
6. 맨 오른쪽 55 슬롯에 선을 그립니다.
7. 6 단계에서 그린 선과 맨 왼쪽 55 슬롯이 일치하도록 템플릿을 이동합니다.
8. 맨 오른쪽 55 슬롯에 선을 그립니다.
9. 8 단계에서 그린 선과 맨 왼쪽 100 슬롯이 일치하도록 템플릿을 오른쪽으로 이동합니다.
10. 상단 왼쪽 100 구멍 및 하단 왼쪽 100 구멍 위치를 표시합니다.
11. 맨 오른쪽 선과 맨 왼쪽 55 슬롯이 일치하도록 템플릿을 왼쪽으로 이동합니다.
12. 맨 오른쪽 55 슬롯에 선을 그립니다.
13. 12 단계에서 그린 선과 맨 왼쪽 55 슬롯이 일치하도록 템플릿을 이동합니다.
14. 맨 오른쪽 55 슬롯에 선을 그립니다.
15. 14 단계에서 그린 선과 맨 왼쪽 55 슬롯이 일치하도록 템플릿을 이동합니다.
16. 맨 오른쪽 55 슬롯에 선을 그립니다.
17. 맨 오른쪽 100 슬롯을 16 단계에서 그린 마지막 수직선과 일치시킵니다.
18. 상단 오른쪽 100 구멍 및 하단 오른쪽 100 구멍 위치를 표시합니다.
19. 시스템에 설치하려는 모듈 크기별로 본 문서의 해당 단계를 수행합니다.

추가 정보 드라이브 시스템이 마운팅 바보다 넓은 경우, 나사를 제거하고 마운팅 바를 왼쪽이나 오른쪽으로 이동하여 원래 구멍 중에 2 개를 다시 사용하고 다른 구멍을 드릴로 뚫을 수 있습니다 (필요에 따라 반복).

20. 작업을 완료한 판넬에서 마운팅 바를 제거합니다. 완성된 표시는 [그림 5](#)에 나와 있습니다. 그림을 확대 / 축소하면 안 됩니다.

그림 5 – 275 mm 폭 모듈 지침 수행 후 드릴 구멍 가이드 맵



440 mm 폭 모듈에서 드릴 구멍 가이드 사용

Kinetix 5700 드라이브 시스템에서 440 mm 폭 모듈의 드릴 구멍을 지정하는 방법은 다음과 같습니다.

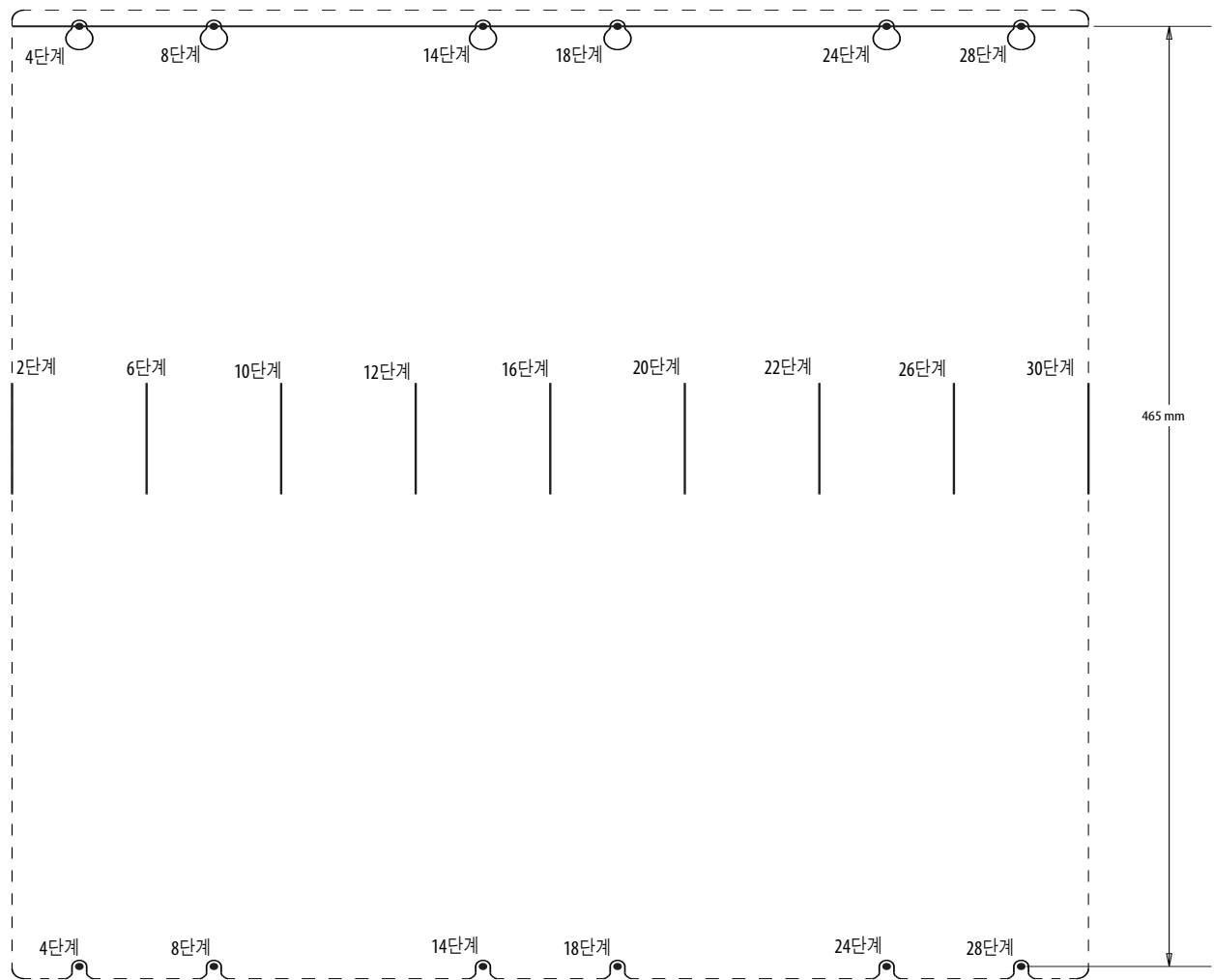
1. [마운팅 바 설치 및 드릴 구멍 가이드 위치 지정](#)의 1~3 단계를 수행합니다. [그림 2](#)를 참조해 드릴 구멍 가이드에서 홀과 슬롯의 위치와 라벨을 확인합니다. [그림 6](#)는 완성된 드릴 구멍 맵이고 각 표시가 만들어진 단계가 나와 있습니다. 그림을 확대 / 축소하면 안 됩니다.
2. 모듈 왼쪽이 설치될 위치에 수직선을 그립니다.
3. 드릴 구멍 가이드를 마운팅 바에 밀어 넣고 좌우 위치를 조정해 2 단계에서 그린 수직선에 100 mm 상단 모듈 폭 구멍을 맞춥니다.
4. 상단 왼쪽 100 구멍 및 하단 왼쪽 100 구멍 위치를 표시합니다.
5. 2 단계에서 그린 수직선과 맨 왼쪽 55 슬롯이 일치하도록 템플릿을 왼쪽으로 이동합니다.
6. 맨 오른쪽 55 슬롯에 선을 그립니다.
7. 템플릿의 왼쪽 100 슬롯과 5 단계에서 그린 선이 일치하도록 템플릿을 오른쪽으로 이동합니다.
8. 상단 왼쪽 100 구멍 및 하단 왼쪽 100 구멍 위치를 표시합니다.
9. 6 단계에서 그린 선과 맨 왼쪽 55 슬롯이 일치하도록 템플릿을 이동합니다.
10. 맨 오른쪽 55 슬롯에 선을 그립니다.
11. 8 단계에서 그린 선과 맨 왼쪽 55 슬롯이 일치하도록 템플릿을 이동합니다.

12. 맨 오른쪽 55 슬롯에 선을 그립니다.
13. 템플릿의 왼쪽 100 슬롯을 9 단계에서 그린 선과 일치시킵니다.
14. 상단 왼쪽 100 구멍 및 하단 왼쪽 100 구멍 위치를 표시합니다.
15. 10 단계에서 그린 수직선과 맨 왼쪽 55 슬롯이 일치하도록 템플릿을 왼쪽으로 이동합니다.
16. 맨 오른쪽 55 슬롯에 선을 그립니다.
17. 템플릿의 왼쪽 100 슬롯을 12 단계에서 그린 선과 일치시킵니다.
18. 상단 왼쪽 100 구멍 및 하단 왼쪽 100 구멍 위치를 표시합니다.
19. 13 단계에서 그린 수직선과 맨 왼쪽 55 슬롯이 일치하도록 템플릿을 왼쪽으로 이동합니다.
20. 맨 오른쪽 55 슬롯에 선을 그립니다.
21. 15 단계에서 그린 수직선과 맨 왼쪽 55 슬롯이 일치하도록 템플릿을 왼쪽으로 이동합니다.
22. 맨 오른쪽 55 슬롯에 선을 그립니다.
23. 템플릿의 왼쪽 100 슬롯을 16 단계에서 그린 선과 일치시킵니다.
24. 상단 왼쪽 100 구멍 및 하단 왼쪽 100 구멍 위치를 표시합니다.
25. 16 단계에서 그린 수직선과 맨 왼쪽 55 슬롯이 일치하도록 템플릿을 왼쪽으로 이동합니다.
26. 맨 오른쪽 55 슬롯에 선을 그립니다.
27. 템플릿의 왼쪽 100 슬롯을 19 단계에서 그린 선과 일치시킵니다.
28. 상단 왼쪽 100 구멍 및 하단 왼쪽 100 구멍 위치를 표시합니다.
29. 20 단계에서 그린 수직선과 맨 왼쪽 55 슬롯이 일치하도록 템플릿을 왼쪽으로 이동합니다.
30. 맨 오른쪽 55 슬롯에 선을 그립니다.
31. 시스템에 설치하려는 모듈 크기별로 본 문서의 해당 단계를 수행합니다.

추가 정보 드라이브 시스템이 마운팅 바보다 넓은 경우, 나사를 제거하고 마운팅 바를 왼쪽이나 오른쪽으로 이동하여 원래 구멍 중에 2 개를 다시 사용하고 다른 구멍을 드릴로 뚫을 수 있습니다 (필요에 따라 반복).

32. 작업을 완료한 패널에서 마운팅 바를 제거합니다. 완성된 표시는 [그림 6](#)에 나와 있습니다. 그림을 확대 / 축소하면 안 됩니다.

그림 6 - 440 mm 폭 모듈 지침 수행 후 드릴 구멍 가이드 맵



참고 자료

아래 자료에는 로크웰 오토메이션의 관련 제품에 대한 추가 정보가 수록되어 있습니다.

자료	설명
Kinetix 5700 서보 드라이브 사용자 매뉴얼 (Publication 2198-UM002)	Kinetix 5700 서보 드라이브 시스템의 설치, 구성, 시작 및 문제 해결 정보를 제공합니다.
Kinetix 모션 제어 제품 선정 가이드 (Publication KNX-SG001)	시스템 요구사항에 가장 적합한 모션 제어 제품을 선택할 수 있도록 Kinetix 서보 드라이브, 모터, 액추에이터 및 모션 액세서리에 관한 정보를 제공합니다.
Kinetix 5700 드라이브 시스템 설계 가이드 (Publication KNX-RM010)	Kinetix 5700 드라이브 및 Kinetix VP 모터 모션 제어 시스템에 필요한 (드라이브별) 드라이브 모듈, 전원 액세서리, 피드백 커넥터 키트 및 모터 케이블 카탈로그 넘버를 선택하기 위한 시스템 설계 가이드입니다.
Kinetix 서보 드라이브 사양 기술 데이터 (Publication KNX-TD003)	EtherNet/IP 네트워크를 통한 Kinetix 통합 모션, Sercos 인터페이스를 통한 통합 모션, EtherNet/IP 네트워킹 및 컴포넌트급 서보 드라이브 제품군의 제품 사양을 제공합니다.
로크웰 오토메이션 산업 자동화 용어집 (Publication AG-7.1)	산업 자동화 관련 용어와 약어를 정리한 용어집입니다.
산업 자동화 배선 및 접지 지침 (Publication 1770-4.1)	로크웰 오토메이션 산업용 시스템의 설치에 관한 일반 지침을 제공합니다.
제품 인증 웹 사이트 (rok.auto/certifications)	제조사 적합성 선언, 인증 및 기타 세부 정보를 제공합니다.

<http://www.rockwellautomation.com/global/literature-library/overview.page> 에서 자료를 보거나 다운로드할 수 있습니다.

로크웰 오토메이션 지원

다음 리소스에서 지원 정보를 확인할 수 있습니다.

기술 지원 센터	Knowledgebase 자료, 사용 방법 동영상, FAQ, 채팅, 사용자 포럼, 제품 알림 업데이트	https://rockwellautomation.custhelp.com/
현지 기술 지원 전화번호	각국의 전화번호를 제공합니다.	http://www.rockwellautomation.com/global/support/get-support-now.page
직통 전화 코드	제품 직통 전화 코드를 제공합니다. 이 코드를 사용해 기술 지원 엔지니어와 직접 통화할 수 있습니다.	http://www.rockwellautomation.com/global/support/direct-dial.page
자료 라이브러리	설치 매뉴얼, 매뉴얼, 브로슈어, 기술 데이터	http://www.rockwellautomation.com/global/literature-library/overview.page
제품 호환성 및 다운로드 센터 (PCDC: Product Compatibility and Download Center)	제품의 상호작용 방식, 기능 및 성능, 관련 펌웨어를 확인할 수 있습니다.	http://www.rockwellautomation.com/global/support/pcdc.page

고객 의견

고객의 의견은 관련 문서를 개선하는 데 큰 도움이 됩니다. 본 문서의 개선 방법에 관한 의견이 있으면

http://literature.rockwellautomation.com/idc/groups/literature/documents/du/ra-du002_-en-e.pdf 에서 How Are We Doing? 양식을 작성해 주시기 바랍니다.

로크웰 오토메이션은 <http://www.rockwellautomation.com/rockwellautomation/about-us/sustainability-ethics/product-environmental-compliance.page> 에서 최신 제품 환경 정보를 제공하고 있습니다.

Allen-Bradley, Kinetix, Logix 5000, Rockwell Automation 및 Rockwell Software 는 Rockwell Automation, Inc. 의 상표입니다.

Rockwell Automation, Inc. 의 소유가 아닌 상표는 각 해당 기업의 재산입니다.

www.rockwellautomation.com

Power, Control and Information Solutions Headquarters

Americas: Rockwell Automation, 1201 South Second Street, Milwaukee, WI 53204-2496 USA, Tel: (1) 414.382.2000, Fax: (1) 414.382.4444

Europe/Middle East/Africa: Rockwell Automation NV, Pegasus Park, De Kleetlaan 12a, 1831 Diegem, Belgium, Tel: (32) 2 663 0600, Fax: (32) 2 663 0640

Asia Pacific: Rockwell Automation, Level 14, Core F, Cyberport 3, 100 Cyberport Road, Hong Kong, Tel: (852) 2887 4788, Fax: (852) 2508 1846

본 사: 서울특별시 강남구 논현로 430 아세아타워 6층, 7층 (135-719) Tel: 02-2188-4400

부산지사: 부산광역시 해운대구 우동 1477 아이피빌리온 3층 Tel: 051-606-1500

광주지사: 광주광역시 광산구 우산동 1589-1 광주무역회관 5층 Tel: 062-945-8666

대구지사: 대구광역시 북구 산격2동 1692번지 산업용재관 업무동 4층 Tel: 053-604-3960

www.rockwellautomation.com/ko_KR