

MPAINO SERIES MPAINO-16A16T

사용설명서 [MPINO STUDIO]

저희 (주)아이로직스 제품을 구입해 주셔서 감사합니다.



사용 전에 안전을 위한 주의사항을 반드시 읽고 사용하십시오.

□ 안전을 위한 주의사항

- ※ '안전을 위한 주의사항'은 제품을 안전하고 올바르게 사용하여 사고나 위험을 미리 막기 위한 것이므로 반드시 지켜야 합니다.
 - ※ 주의사항은 '경고'와 '주의' 두 가지로 구분되어 있으며, '경고'와 '주의'의 의미는 다음과 같습니다.
- 지시사항을 위반하였을 때.
- ⚠ **경고** 심각한 상해나 사망이 발생할 가능성이 있는 경우
 - ⚠ **주의** 경미한 상해나 제품 손상이 발생할 가능성이 있는 경우
- ※ 제품과 취급설명서에 표시된 그림기호의 의미는 다음과 같습니다.
- ⚠는 특정조건 하에서 위험이 발생할 우려가 있으므로 주의하라는 기호입니다.

⚠ 경고

- 인명이나 재산상에 영향이 큰 기기(예: 원자력 제어장치, 의료기기, 선박, 차량, 철도, 항공기, 연소장치, 안전장치, 방법/방재장치 등)에 사용할 경우에는 반드시 2중으로 안전장치를 부착한 후 사용해야 합니다. 화재, 인사사고, 재산상의 막대한 손실이 발생할 수 있습니다.
- 자사 수리 기술자 이외에는 제품을 개조하지 마십시오. 감전이나 화재의 우려가 있습니다.

⚠ 주의

- 실외에서 사용하지 마십시오. 제품의 수명이 짧아지는 원인이 되며 감전의 우려가 있습니다. 본 제품은 실내 환경에 적합하도록 제작되었습니다. 실내가 아닌 외부환경 으로부터 영향을 받을 수 있는 장소에서 사용할 수 없습니다. (예 : 비, 황사, 먼지, 서리, 햇빛, 결로 등)
- 인화성, 폭발성 가스 환경에서 사용하지 마십시오. 화재 및 폭발의 우려가 있습니다.
- 사용 전압 범위를 초과하여 사용하지 마십시오. 제품이 파손될 수 있습니다.
- 전원의 극성 등 오배선을 하지 마십시오. 제품이 파손될 수 있습니다.
- 진동이나 충격이 많은 곳에서 사용하지 마십시오. 제품이 파손될 수 있습니다.
- 청소 시 물, 유기 용제를 사용하지 마십시오. 감전 및 화재의 우려가 있습니다.

□ 손해배상책임

(주)아이로직스는 제품을 사용하다 발생하는 인적, 물적 자원에 대해 책임을 지지 않습니다. 충분한 테스트와 안전장치를 사용하여 주시기 바랍니다.

□ 사양서

| 구분 | 개수 | 접점명 | 설명 |
|----------|---------------|--|--|
| 보드 | - | - | • MEGA2560 |
| 전원 | - | 전원전압 | • DC 12V ~ 24V • SMPS 요구사항 : DC 24V 0.5A 이상 |
| 디지털 입력 | 16 포인트 < 절연 > | 0 *D2 ~ D5 / COM0 *D6 ~ D9 / COM1 | • 오퍼레이팅 입력 전압 : DC 0 ~ 80V • HIGH 인식 전압 : DC 12V 이상 • 4P / 1COM • 1COM당 NPN 및 PNP 선택 입력가능 |
| | | 1 D30 ~ D33 / COM0 D34 ~ D37 / COM1 | |
| 트랜지스터 출력 | 16 포인트 < 절연 > | 0 D54 ~ D61 / COM2 | 출력 전압 - 모듈의 N24에 연결된 GND가 출력됨 • 오퍼레이팅 연결 전압 - DC 0 ~ 100V 부하전압 |
| | | 1 D62 ~ D69 / COM2 | • 8P / 1COM • 최대 출력 허용전류 - 1A / 1POINT - 8A / 1COM |
| 통신 채널 | 1채널 < 비절연 > | I ² C | • I2C (WIRE 라이브러리 사용) |
| | 3 채널 < 비절연 > | RS232 RS485, UART | • Serial1 : RS232 • Serial2 : RS485 • Serial3 : UART |

*비고 사항 추가모듈 YK, Y2K, K2, Y3, Y4를 장착한 경우 디지털 입력 D2 ~ D9 단자는 D22 ~ D29로 변경됩니다.

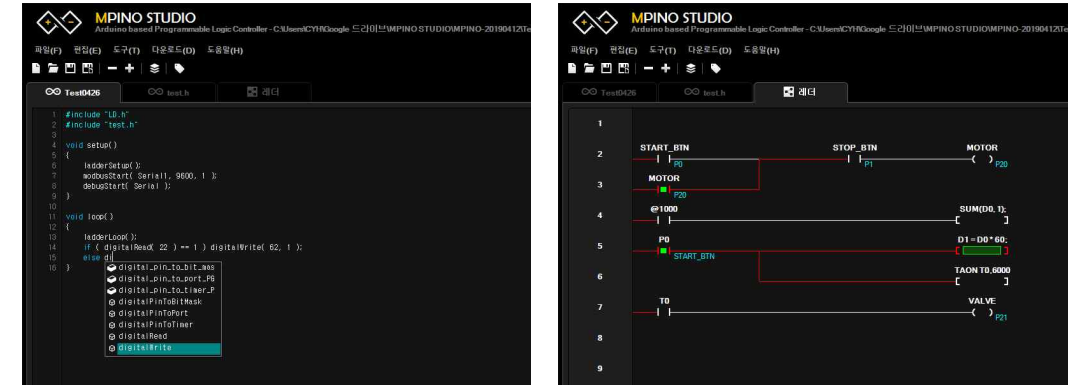
□ 메모리 사양서

- 256Kbyte Flash Memory
- 8Kbyte Data Memory

□ MPINO STUDIO 사용방법 [요약]

MPINO STUDIO 설치

- [아이로직스 쇼핑몰 자료실](https://ilogics.synology.me/MPINO/MPINO%20STUDIO/MPINO%20STUDIO%20INSTALL.exe) 에서 "MPINO STUDIO"를 다운로드 받고, 설치합니다. (<https://ilogics.synology.me/MPINO/MPINO%20STUDIO/MPINO%20STUDIO%20INSTALL.exe>)
- MPINO STUDIO의 자세한 설명은 "MPINO STUDIO 사용설명서"를 참조 바랍니다.



[아두이노 C언어]

[LADDER LOGIC]

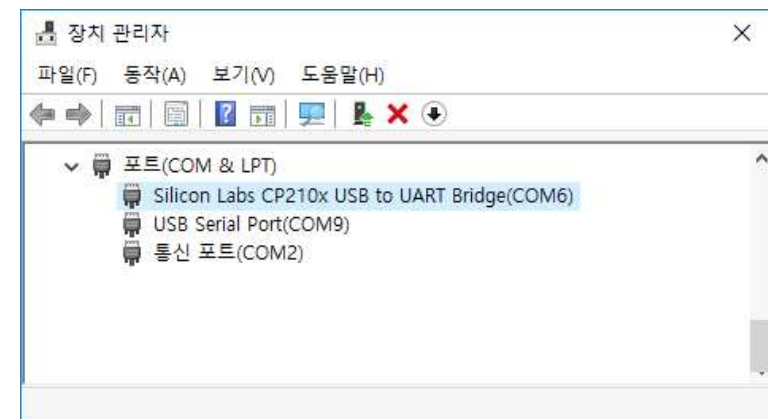
컴퓨터의 USB포트와 제품(MPAINO-16A16T)에 다운로드 포트를 연결합니다.

아이로직스 자료실에서 [다운로드 포트 드라이버\(CP2102\)](https://ilogics.synology.me/Drivers/CP210x_Windows_Drivers.zip)를 다운로드 & 설치합니다. (https://ilogics.synology.me/Drivers/CP210x_Windows_Drivers.zip)

"CP2102 드라이버가 기설치 되어 있다면 설치하지 않으셔도 됩니다."
"CP2102 드라이버는 Silicon Labs 반도체 회사에서 드라이버를 제공합니다."

"MPINO STUDIO"를 실행하고 도구 창에서 "도구 -> 디바이스 -> MPAINO-16A16R(T) -> MPAINO-16A16R(T)" 을 선택합니다.

다운로드 포트를 장치관리자에서 확인합니다.
윈도우의 장치관리자에서 아래 그림처럼 선택된 COM포트를 확인합니다.



"도구 -> 포트"에서 위에서 확인한 COM포트를 선택합니다.

"도구 -> 하드웨어"에서 LADDER LOGIC에서 사용할 포트번호를 바인딩 합니다. 바인딩을 모두 한 저장파일을 MPINO STUDIO/Example 폴더에 있습니다.

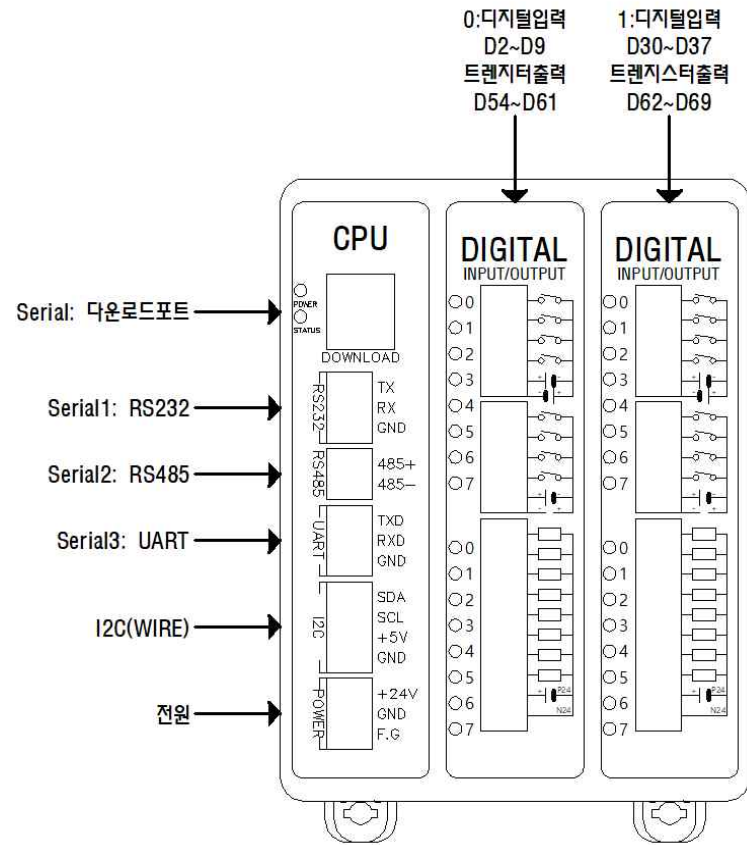
아두이노 프로그램 작성 창 및 래더 작성 창에서 프로그램을 작성하고 다운로드를 합니다.

□ 아두이노 명령어

☞ 아두이노 홈페이지(<https://www.arduino.cc/>)에서 아두이노의 다양한 명령어 및 사용법을 확인하실 수 있습니다. (<https://www.arduino.cc/reference/en/>)

☞ EEPROM과 I2C(Wire) 등을 보다 쉽게 사용할 수 있는 라이브러리는 다음 링크에서 확인할 수 있습니다.(<https://www.arduino.cc/en/Reference/Libraries>)

□ 기능별 위치



□ 전원

☞ 전원입력은 DC 9V~24V를 사용할 수 있습니다. DC 9V~24V는 LM2576 DC-DC Regulator를 통하여 DC 5V로 전환되어 내부회로에 전원을 공급합니다.

☞ 다운로드 포트에 USB 연결선으로 컴퓨터와 연결하면, 컴퓨터의 5V 전원을 사용하여 제품이 동작됩니다.

☞ I2C 터미널블럭의 +5V 단자는 최대 1A의 DC 5V 전원을 출력할 수 있습니다.

□ 정전유지

☞ 제품은 DC 5V전원으로 모든 동작이 가능하도록 설계되어 있습니다. 따라서 DOWNLOAD (USB-B TYPE) 커넥터에 배터리 등을 연결하여, 정전 시에도 제품동작 및 메모리를 유지하게 할 수 있습니다.

☞ 배터리 연결이 불가할 경우와 장기간 정전 시에도 데이터의 보존을 원할 경우에는 MCU에 내장된 EEPROM을 사용해주시기 바랍니다. 비휘발성 메모리인 EEPROM을 이용하여 메모리를 보존할 수 있습니다. 단, EEPROM은 100,000번 이상 기록(Write)을 할 경우, 해당 섹션의 불량 발생 수 있으므로 수시로 변경되는 데이터를 기록하는 것은 올바르지 않습니다.

□ LADDER LOGIC 메모리

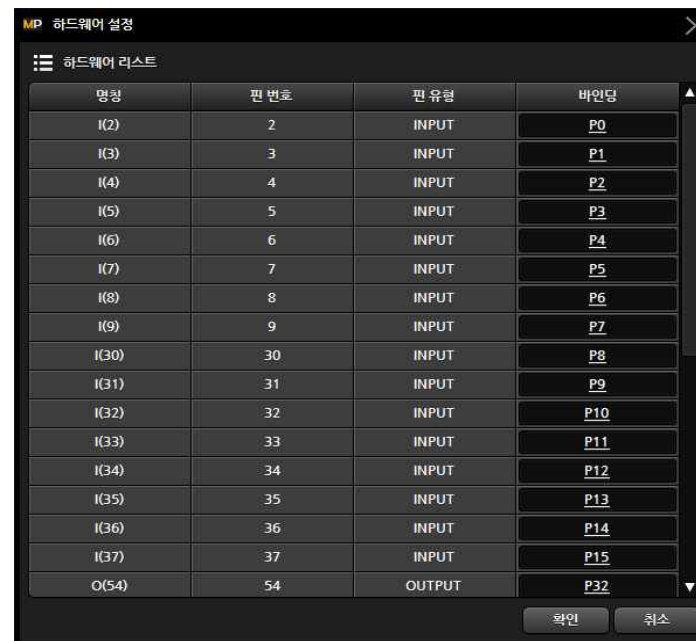
☞ LADDER LOGIC 접점명은 P, M, D, C, T, R 메모리가 있으며, 메모리마다의 최대 사용크기는 “도구->메모리 구성”에서 변경할 수 있습니다. (LADDER LOGIC에서 메모리를 너무 높이면 아두이노 프로그램 작성 창에서 변수를 많이 사용할 수 없습니다)

| 메모리 | 형식 | 특징 |
|-----|--------------------|---|
| P | 비트(Px) 워드(WPx) | 제품의 입/출력포트 상태 |
| M | 비트(Mx) 워드(WMx) | 제품의 내부메모리로서 주로 비트를 사용 |
| D | 비트(Dx.b) 워드(Dx) | 제품의 내부메모리로서 주로 워드를 사용 |
| C | 비트(Cx.b) 워드(Cx) | 제품의 내부메모리로서 주로 카운터 평선블럭에 사용 (CTU, CTD 평선블럭) Unsigned Int (16비트)로서 0~65535 |
| T | 비트(Tx.b) 워드(Tx) | 제품의 내부메모리로서 주로 타이머 평선블럭에 사용 (TON, TOFF, TMON... 평선블럭) Unsigned Int (16비트)로서 0~65535 |
| R | 실수(Rx) | 32비트 부동 소수점 |
| @ | 특수메모리 | @10 (10ms 마다 한 스캔동안 ON) @100 (100ms 마다 한 스캔동안 ON) @1000 (1초마다 한 스캔동안 ON) @F10 (10ms ON/ 10ms OFF 토글 ON/OFF) @F100 (100ms ON/ 100ms OFF 토글 ON/OFF) @F1000 (1초 ON/ 1초 OFF 토글 ON/OFF) @ON (항상 ON) @OFF (항상 OFF) @BEGIN (전원 투입시 최초 한 스캔동안 ON) |

x는 10진수 0~9,10,11,12.... , b는 비트의 위치 0~F (16진수)

□ 하드웨어 설정

☞ LADDER LOGIC을 사용하기 위해서는 “도구 -> 하드웨어”에서 레더에서 사용할 포트 번호를 바인딩 해야 합니다.

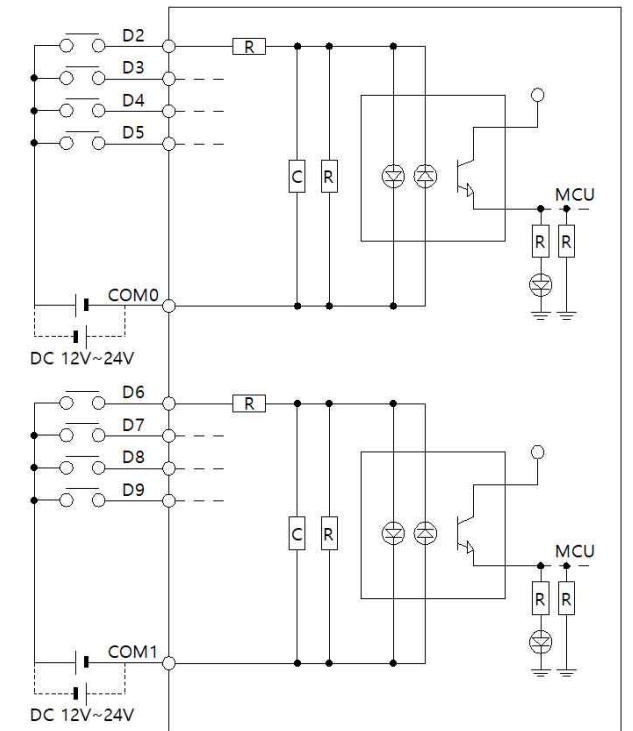


□ 디지털 입력

☞ 디지털입력 포트는 D2~D9, D30~D37 핀 번호를 사용하며, 포토커플러를 사용하여 다양한 전압을 입력 받을 수 있고 양방향(NPN, PNP) 입력을 지원합니다. 또한, 외부와 내부의 회로를 분리하여 노이즈에 강하며, 채터링 방지가 됩니다.

☞ D2~D5에 DC 12V~24V가 스위치, 센서 등에 의해 입력된다면, COM0는 GND를 연결해야 합니다. 반대로, D2~D5에 GND가 스위치, 센서 등에 의해 입력된다면, COM0는 DC 12V~24V를 연결해야 합니다.

☞ 아래의 회로도에는 0번 모듈에 있는 D2~ D9입니다. 1번 모듈도 동일한 회로도 구성되어 있습니다.



□ 인터럽트 (attachInterrupt)

☞ 디지털입력 터미널블럭의 D2, D3을 이용하여 총 2개의 인터럽트 핀을 사용할 수 있습니다.

☞ 관련 명령어

attachInterrupt(digitalPinToInterrupt(pin) , ISR, mode);

☞ 입력이 OFF이었다가 ON될 때, _INT2() 함수를 호출하는 예제입니다.

```

Void setup() {
  Serial.begin(9600); // 다운로드포트를 9600보레이트로 오픈
  // D2핀에 상승엿지 입력이 검출되면, _INT2 함수 호출실행
  attachInterrupt(digitalPinToInterrupt(2),_INT2, RISING);
}

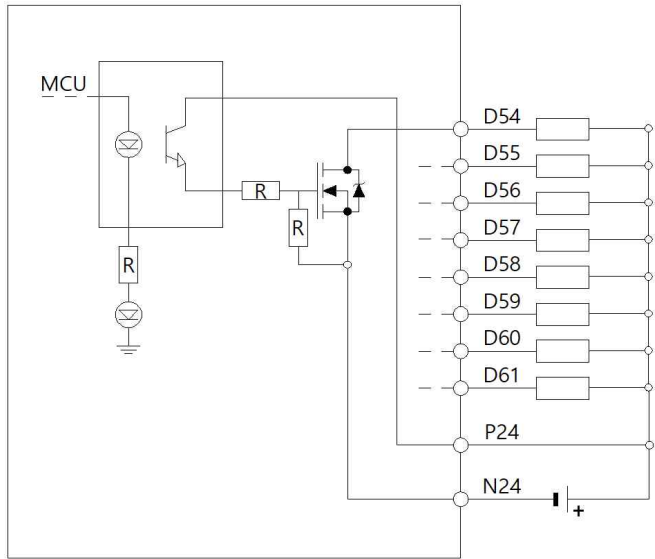
void loop() {
}

// D2핀에 상승엿지 입력이 검출되면, 실행되는 함수.
void _INT2(){
  // 다운로드포트로 "ok"를 송신
  Serial.println("ok");
}

```

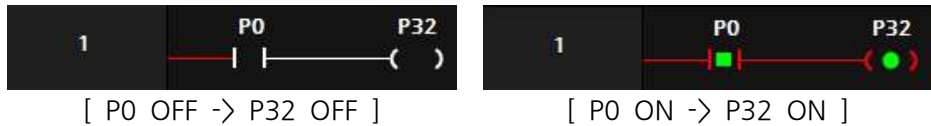
트랜지스터 출력

- 출력접점 메모리 D54 ~ D69 의 메모리 상태가 HIGH가 될 때, 각각의 트랜지스터 출력 터미널블럭에 N24가 연결되어 GND(N24)가 출력됩니다. (SINK 출력 : GND가 출력되는 방식입니다)
- P24 터미널블럭은 DC 5~24V의 전원을 연결해야 하며, N24는 P24의 GND를 연결해야 합니다.
- 각 포트당 최대 1A의 전류를 사용할 수 있으며, 부하에 걸린 전압이 최대 100V를 넘을 수 없습니다.
- 아래의 회로도에는 0번 모듈에 있는 D54~ D61입니다. 1번 모듈도 동일한 회로도로 구성되어 있습니다.

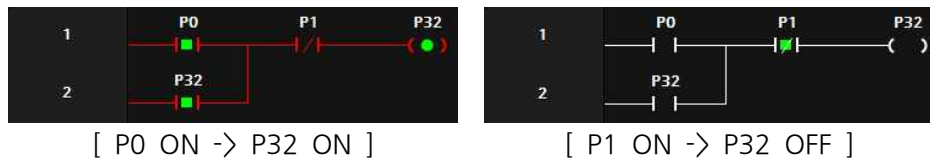


디지털 입력 및 디지털 출력 간단 예제

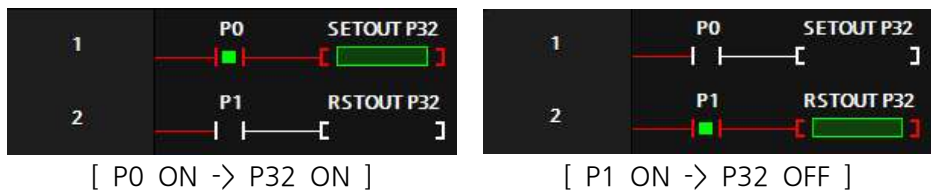
- 디지털 입력 I(2):P0 포트에 전기신호가 입력되면 I(2):P0 접점이 ON되고, O(54):P32 출력접점이 ON되어 O(54):P32 포트와 COM0 포트가 물리적으로 연결됩니다. 반대로 I(2):P0 접점이 OFF되면, O(54):P32 접점도 OFF됩니다.



- 디지털입력 I(2):P0 포트가 ON되면, 출력 O(54):P32가 ON되며 보조접점 O(54):P32에 의해 자기유지 되어 O(54):P32는 계속 ON됩니다. 이후, 입력 I(3):P1 포트가 ON되면, O(54):P32는 자기유지가 풀리며 OFF 됩니다.



- 디지털입력 I(2):P0 접점이 ON되면, O(54):P32 출력 접점이 ON되고,
- 디지털입력 I(3):P1 접점이 ON되면, O(54):P32 출력 접점이 OFF됩니다.



타이머 평선블럭

- 타이머 평선블럭은 TON, TOFF, TMON 3가지 유형을 제공합니다.

| | 평선블럭 | 사용법 | 예시 |
|-------|------------------|-------------------------|-------------------------------|
| TON | On Delay Timer | TON Timer,Time(10ms) | TON T0,100 (1초 On Delay) |
| TOFF | Off Delay Timer | TOFF Timer,Time(10ms) | TOFF T1,200 (2초 Off Delay) |
| TMON | Monostable Timer | TMON Timer,Time(10ms) | TMON T2,300 (3초 동안 ON) |
| TAON | On Delay Timer | TAON Timer,Time(100ms) | TAON T0,10 (1초 On Delay) |
| TAOFF | Off Delay Timer | TAOFF Timer,Time(100ms) | TAOFF T1,20 (2초 Off Delay) |
| TAMON | Monostable Timer | TAMON Timer,Time(100ms) | TAMON T2,30 (3초 동안 ON) |

- TON 타이머는 ON을 Delay 해주는 타이머입니다. TON 평선블럭의 실행조건이 ON 된 이후, 타이머의 설정 값까지 T0 보조접점을 OFF 시켰다가 설정 값에 도달했을 때 ON 시킵니다.



- TOFF 타이머는 OFF를 Delay 해주는 타이머입니다. TOFF 평선블럭의 실행조건이 ON되었을 때, 타이머의 보조접점을 ON 시켜주었다가 TOFF 평선블럭의 실행조건이 OFF되어도 바로 보조접점을 OFF 시키지 않고 타이머의 설정시간 후에 OFF시킵니다.



- TMON 타이머는 실행조건이 ON되면, 실행조건이 계속 ON이 되거나 OFF되더라도 보조접점이 설정시간 동안 ON 시켰다가 설정시간에 도달한 후에 OFF시킵니다.



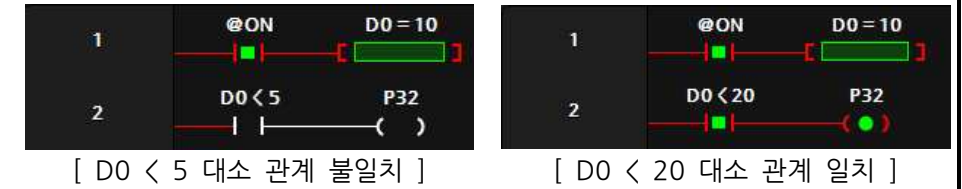
- [P0 ON -> 설정 값 미도달-> T2 ON]
- [P0 ON -> 설정 값 도달-> T2 OFF]

비교접점

- NO(Normal Open)접점에서 "비교명1 연산자 비교명2"를 입력하여 비교접점을 사용할 수 있습니다.

| 비교식 | 설명 |
|----------|------------------|
| D0 == D1 | D0과 D1이 같으면 |
| D0 != D1 | D0과 D1이 같지 않으면 |
| D0 > D1 | D0이 D1보다 크면 |
| D0 < D1 | D0이 D1보다 작으면 |
| D0 >= D1 | D0이 D1보다 크거나 같으면 |
| D0 <= D1 | D0이 D1보다 작거나 같으면 |

- 부호 있는 대소 관계를 비교하기 위해서는 DW(D0) == DW(D1)와 같이 형변환을 사용해야 합니다.



이동 평선블럭

- LADDER LOGIC의 MOV 평선블럭을 사용할 수 있고 아래와 같이 C언어 형식처럼 사용할 수도 있습니다.

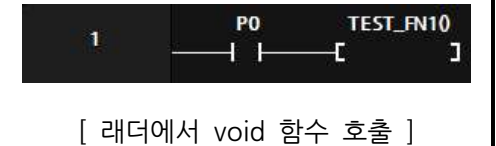


아두이노 함수 실행

- 아두이노 프로그램 창에서 생성한 함수를 LADDER LOGIC에서 호출할 수 있습니다. 단, 래더에서 대문자만 사용이 가능하므로 함수명은 대문자로 만들어야 합니다.

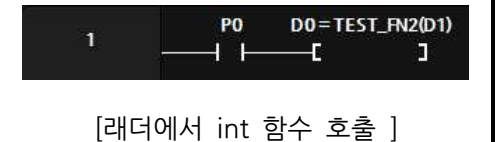
```
14 void TEST_FN1()
15 {
16     // 실행코드
17 }
```

[아두이노 void 함수]



```
19 int TEST_FN2( int In )
20 {
21     // 실행코드
22 }
```

[아두이노 int 함수]



아두이노 프로그램에서 래더 메모리 사용

- LADDER LOGIC에서 사용한 메모리와 같은 이름으로 아두이노에서 사용이 가능합니다. Ex) 아두이노에서 D0 = 10; 코딩을 하면 D0에 10이 저장됩니다.

형변환

- 워드 및 더블워드를 Signed 와 Unsigned로 다양하게 형변환이 가능합니다.
- 평선블럭에서 DW(D0) = DW(D2) + 1 하게 되면 D2,D3의 값에 1을 더해서 D0,D1에 저장합니다.

□ I2C 통신

☞ I2C 통신은 SDA(데이터), SCL(클럭) 2가닥의 통신선으로 구성되며, 1:N 통신이 가능합니다.

☞ I2C 통신은 최대 10m이내에 사용할 수 있으며, 전송선로가 길거나 노이즈가 많다면 통신 속도를 줄이는 것이 안정성에 도움이 됩니다.

☞ 통신 속도는 100kHz로 기본 설정돼 있으며, Wire.setClock(ColocFrequence) 명령어로 변경할 수 있습니다.

☞ #include "Wire.h" 를 아두이노 프로그램 창 상단에 기입해야 합니다.

☞ I2C 통신 및 시리얼 통신은 아두이노 프로그램 창에서 사용할 수 있습니다. LADDER LOGIC에서 사용할 수 없습니다.

☞ 아두이노의 사용명령어는 아두이노 홈페이지의 [Wire Library](#)를 참조해 주시기 바랍니다.

```
#include "LD.h"
#include "Wire.h"

void setup(void) {
  ladderSetup();
  Wire.begin(); // I2C를 마스터 모드로 시작합니다.
  Serial.begin( 9600 ); // 0번 채널(다운로드포트)을 Open 합니다.
}

void loop(void) {
  ladderLoop();
  // 슬레이브 Address를 1로 저장합니다.
  Wire.beginTransmission( 1 );
  Wire.write( 0x30 ); // 전송할 Data를 0x30으로 저장합니다.
  // I2C시작, Address 전송, 0x30과 0x31전송,
  // I2C재시작을 순서대로 실행합니다.
  Wire.endTransmission( false );
  // 슬레이브 Address가 1인 디바이스에서 10 바이트를 읽어오고
  // I2C를 정지시킵니다.
  Wire.requestFrom( 1, 10, true );
  // 읽은 바이트가 0이 될 때까지 루프를 형성
  while ( Wire.available() )
  {
    // 한 바이트를 읽어서iRxData에 저장
    byte iRxData = Wire.read();
    // iRxData를 시리얼 모니터로 전송
    Serial.println( iRxData );
  }
}
```

□ 시리얼 통신

☞ 다운로드 채널은 Serial로 정의되어 있으며, 다운로드 및 Serial 키워드를 사용하여 디버깅에 사용합니다.

☞ 채널1은 Serial1로 정의되어 있으며, RS232 통신으로 사용할 수 있습니다. (1:1 통신, 약 10m이내 통신거리)

☞ 채널2는 Serial2로 정의되어 있으며, RS485 통신으로 사용할 수 있습니다. (1:N 통신, 약 1km 이내 통신거리)

☞ 채널3은 Serial3로 정의되어 있으며, UART 통신으로 사용할 수 있습니다. (1:1 통신, 약 1m이내 통신거리)

☞ 관련 명령어

- **Serial.begin()** : 시리얼 포트를 Open합니다.

- **Serial.write(byte)** : 1개의 Byte를 전송합니다.

- **Serial.write(array, length)** : Array에서 Length만큼 전송합니다.

- **Serial.available()** : 수신된 Data(Byte)의 개수를 리턴 합니다.

- **Serial.Read()** : 수신된 1개의 Byte를 읽어 옵니다.

□ Modbus RTU Slave

☞ 산업에서 범용적으로 사용하는 산업범용 프로토콜입니다.

☞ 통신영역은 LADDER LOGIC의 메모리를 참조합니다.

☞ [MPINO STUDIO 사용설명서](#)에서 자세한 사용방법을 확인하실 수 있습니다.

☞ 관련 명령어

- **modbusStart(Serial, BaudRate, SlaveAddress)** : Serial 포트를 BaudRate와 SlaveAddress로 modbus RTU slave로 지정.

- **modbusStop()** : Modus RTU Slave를 모두 해제 합니다.

```
#include "LD.h"

void setup(void) {
  ladderSetup();
  // Serial1 채널을 9600 보레이트와 1 슬레이브 어드레스로
  // modbus RTU slave를 시작합니다.
  modbusStart( Serial1, 9600, 1 );
}

void loop(void) {
  D0 = 1234; //D0레지스터리에 1234값을 저장
  // D0은 0x0000 시작어드레스
}
```

□ 디버깅

☞ 아두이노 프로그램의 setup() 함수에 debugStart(Serial)를 사용하면 LADDER LOGIC에서 모니터링을 사용하여 디버깅이 가능합니다.

☞ 아두이노 프로그램에서 print 및 println 등의 명령어를 사용하면 “도구->시리얼 모니터”에서 디버깅이 가능합니다.

☞ 아두이노 프로그램에서 Serial 포트로 디버깅을 하고 LADDER LOGIC에서도 Serial 포트로 모니터링 하면 충돌이 일어나기 때문에 debugStart(Serial1)와 같이 모니터링에서 사용할 포트번호를 변경할 수 있습니다.

```
void setup() {
  Serial.begin(9600); // 업로드 포트를 보레이트가 9600인 시리얼포트로 정의
  for(int i = 54; i <=69; i++) {
    pinMode(i, OUTPUT);
  }
}

void loop() {
  // 디지털입력이 ON 되면 출력을 ON, OFF일 때 출력을 OFF
  for (int k = 0; k < 8; k++) {
    if (digitalRead(2 + k)==1) digitalWrite(54 + k, 1);
    else digitalWrite(54 + k, 0);
  }
  // 디지털입력 D2가 HIGH일 경우 디버깅 포트로 “D2 HIGH”를 전송
  // 디지털입력 D2가 LOW일 경우 디버깅 포트로 “D2 LOW”를 전송
  if (digitalRead(2) == 1) Serial.println(“D2 HIGH”);
  else if (digitalRead(2) == 0) Serial.println(“D2 LOW”);
  delay(500);
}
```

□ MPINO STUDIO

☞ 저희 (주)아이로직스에서는 산업에서 사용하기 쉽도록 Arduino 와 Ladder Logic을 모두 사용하여 MPINO 및 MPAINO 시리즈 제품군에 프로그램 할 수 있는 MPINO STUDIO를 무료로 제공하고 있습니다.

□ MP STUDIO

☞ 저희 (주)아이로직스에서는 Ladder Logic만을 사용하여 프로그램 할 수 있는 MP STUDIO를 무료로 제공하고 있습니다. MP STUDIO는 MPS 및 MPA 시리즈 제품군에 사용할 수 있습니다.

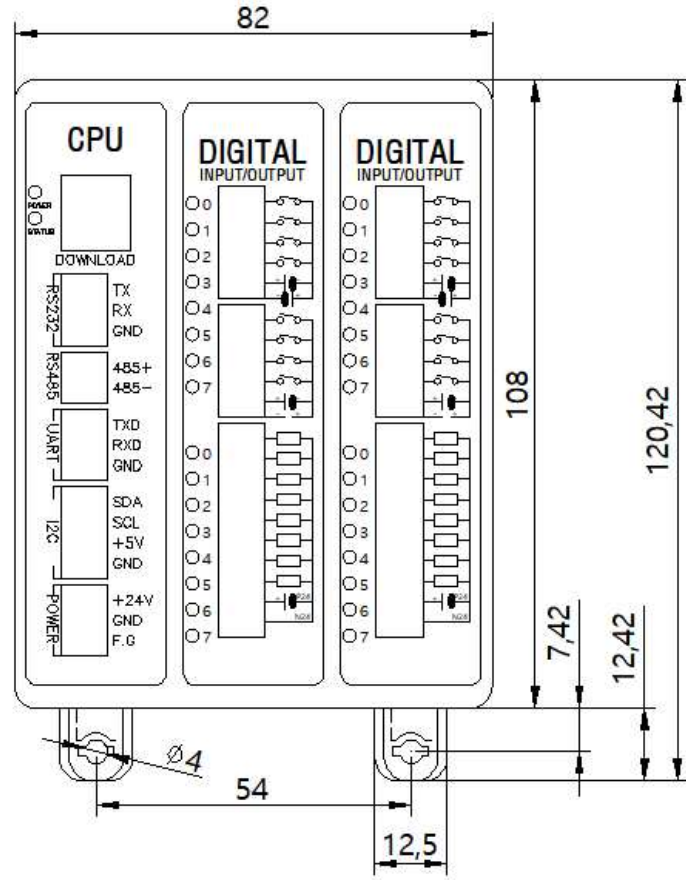
□ 감사드립니다.

☞ 저희 (주)아이로직스의 제품을 구매해주셔서 감사드립니다.

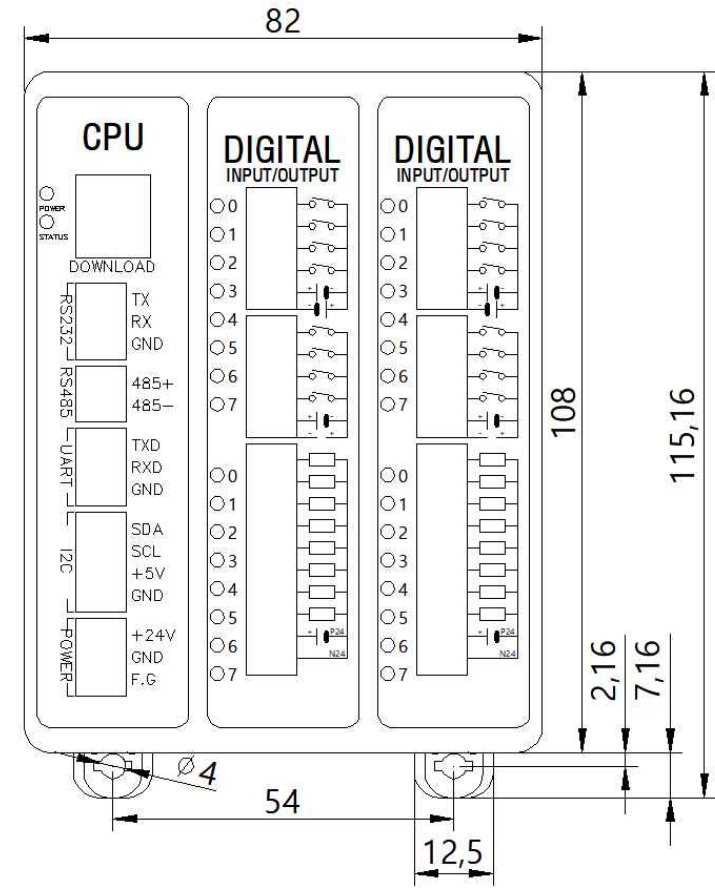
☞ 구매는 <https://www.ilogics.co.kr> 쇼핑몰에서 하실 수 있습니다.

☞ 구매/기술 상담은 031-505-5020 또는 010-4982-5020으로 전화 주시기 바랍니다. (상담시간은 오전10시~오후5시 입니다)

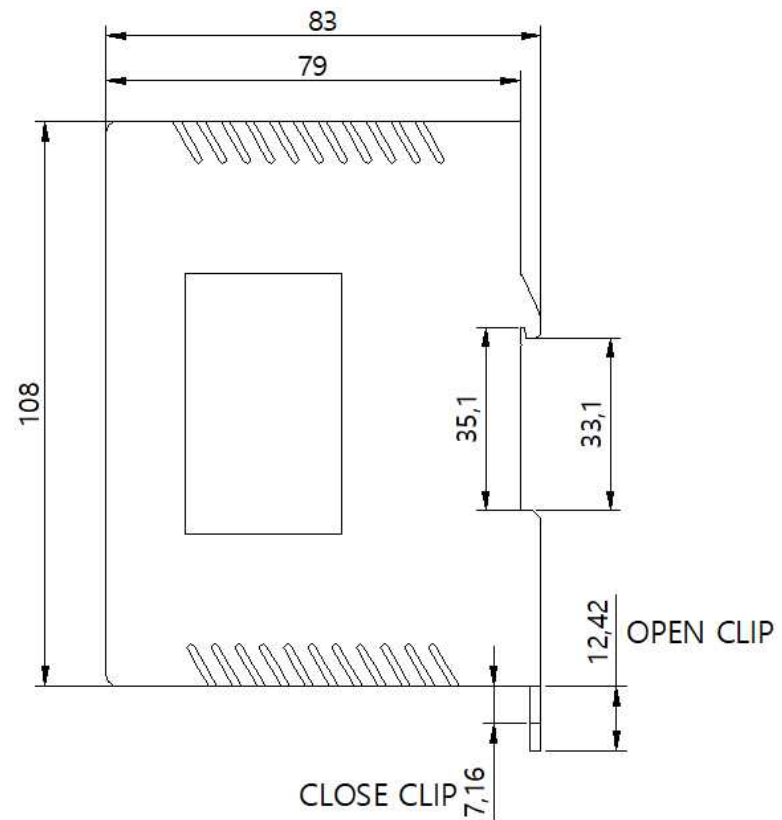
□ DIMENSION (클립 열었을 경우)



□ DIMENSION (클립 닫았을 경우)



□ DIMENSION (클립 열었을 때 / 딘 레일 체결 후)



□ DIMENSION (딘 레일 : 35mm)

