

# 3轴平台控制器

HSC **NEW**

**CE** 目录编号 W9094

容易实现自动平台的低噪声，低震动动作。※1

●利用计算机的USB端口（RS-232C工作模式），实现计算机控制。

●最大可控制3轴自动平台。

※1和配合使用的自动平台有关。



## 信息

- ▶可从西格玛光机的官网下载以下参考程序。
  - SG Sample 32/64bit版Windows®用
  - LabVIEW RS232C用(2010/2012/2013/2014用)

品名	型号
3轴平台控制器	<b>HSC-103</b>
操纵杆控制器	<b>JS-300</b>
按键控制器	<b>JB-400</b>
旋钮遥控器	<b>JD-100</b>
MDR电缆	<b>MDR14-CA-2.5</b>

## 主要功能

控制器功能	○
控制轴数	3
内置程序控制	○
闭环控制	—
圆弧插补控制	○
直线插补控制	○
驱动器	细分驱动
细分（最大分割数）	40 ※1
驱动电流（A/相）	1.4 ※2

※1 细分数是固定的。

※2开关切换，可选0.75A/相。

## 一般仕様

电源电压	AC100-240V 50/60Hz
消耗功率	200VA
动作温度	5 - 40°C
保存温度	-20 - 60°C
周围湿度	20 - 80%RH
外形尺寸（W×H×Dmm）	260×260×95mm
自重（kg）	3.3kg

## 计算机接口

GP-IB	—
RS232C	—
USB	○
Ethernet	—

## 选购件

CJ-200A	—
JS-300	○
JB-400	○
JD-100	○
SJT-02	—

## 性能指标

坐标显示范围	—
最大设定行程	268, 435, 455
最大驱动速度（pps）	4,000,000
最小驱动速度（pps）	1
加减速时间（ms）	1 ~ 1,000

## I/O接口

原点传感器	○
原点近接传感器	○
CW（+）极限位置传感器	○
CCW（-）极限位置传感器	○
通用数据输入	4点
通用数据输出	4点
控制输入	8点
控制输出	—
触发信号输出	—

## 控制指令

机械原点复位	○
逻辑原点设定	○
相对位移驱动	○
绝对位置驱动	○
操纵杆手动驱动	○
运动到预定位置	—
圆弧插补控制	○
直线插补控制	○
驱动开始指令	—
减速停止	○
紧急停止	○
速度设定	○
电机励磁控制	○
端口输入	○
端口输出	○