

通过1台主机，最多可连接8台分机，同时实现8个自动平台的控制。

- 通讯接口可以利用RS232C, USB和Ethernet.
- 与内置了光栅尺的平台配合, 可实现闭环控制。



信息

▶ 从公司网站上可以下载参考程序。

- HIT Sample
- SGCommander 32bit版Windows® 用 (仅适用于RS232C)
- SGCommander 32/64bit版Windows® 用 (仅适用于RS232C)
- LabVIEW RS232C用 (v.5.1/v.6i/v7.1/v.8.6/v.2010/v.2012用)

注意

▶ 主机和分机所需的电源为DC24 1A, 所以, 实际所需电流和使用的轴数有关, 1轴平台时需要2A。使用8轴时需要9A。请购买PAT-001-POW1 (AC适配器), 也可由客户自备。

品名	型号
8轴控制器 (主机)	HIT-M
8轴控制器 (分机)	HIT-S
LAN电缆	LAN-2
AC适配器	PAT-001-POW1

主要功能

型号	HIT-M	HIT-S
控制器功能	○	—
控制轴数	8	—
内置程序控制	○	—
闭环控制	GS	—
圆弧插补控制	○	—
直线插补控制	3轴	—
驱动器	—	细分驱动
细分 (最大分割数)	—	250
驱动电流 (A/相)	—	0.1~1.1

通用特性

电源电压	DC24V 1A
消耗功率	24VA
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)	130×120×50
自重 (kg)	0.62 0.63

计算机接口

GP-IB	—
RS232C	○
USB	○
Ethernet	○

选购件

CJ-200A	—
JS-300	—
JB-400	—
SJT-02	—

性能指标

坐标显示范围	—
最大设定行程	134,217,727
最大驱动速度 (pps)	500,000
最小驱动速度 (pps)	1
加减速时间 (ms)	1~1,000

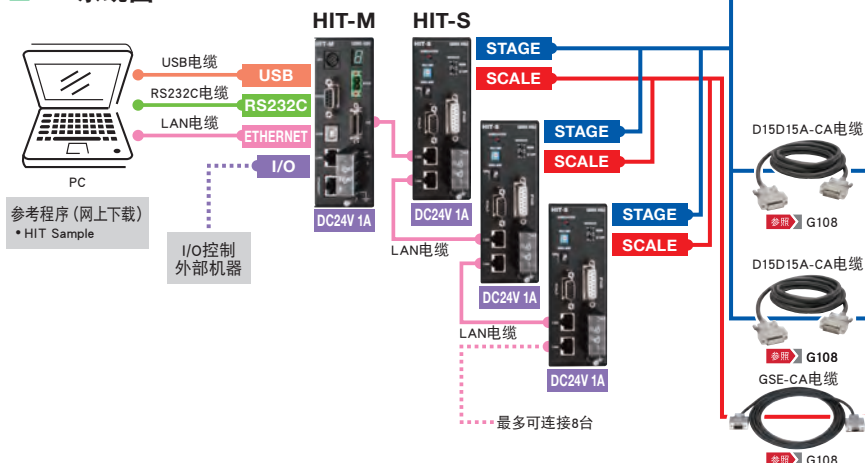
I/O 接口

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	—
输出端电气特性	—
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	○

HIT系统图



步进电机型平台



应用系统
光学元件·薄膜产品
镜架
底座
手动平台
驱动装置

自动平台

光源

目录

介绍

控制器 / 驱动器

软件

步进电机

AC伺服

电缆

压电陶瓷

直线运动系列

转动系列

摆动

真空用

选购件

□ 40mm

□ 60mm

□ 80mm

□ 85mm

□ 100mm

□ 120mm

其它