

Selección de Productos

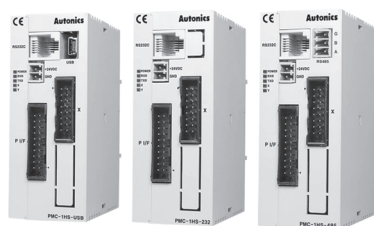
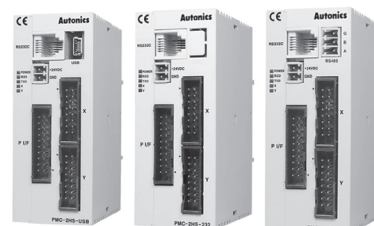

POSICIONADOR DE 1/2 - EJES DE ALTA VELOCIDAD

Como especificarlo

PMC — 2HS — USB

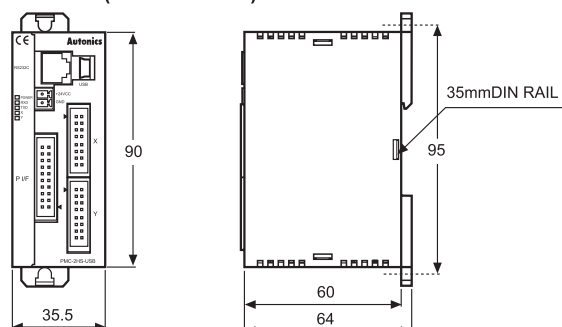
232	RS232C
485	RS485 / RS232C
USB	USB / RS232C
1HS	1 eje Alta velocidad
2HS	2 ejes alta velocidad
PMC	Controlador de posición programable

Especificaciones

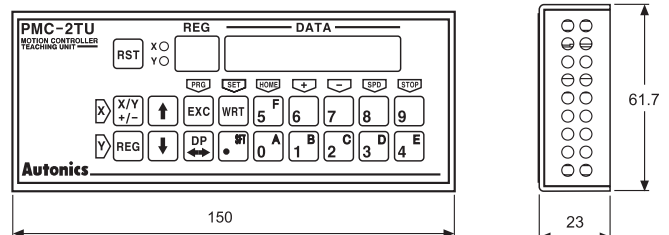
Modelo	PMC-1HS(USB/ 232/ 485)	PMC-2HS(USB/ 232/ 485)
Apariencia y Dimensiones	 [W36 x H90 x L64mm]	 [W36 x H90 x L64mm]
Control	1 eje	2 ejes (programación individual para cada eje)
Motor	Pulso Entrada del motor de paso o servo motor	
Pasos de Ajuste	64 pasos para cada eje	
Ajuste del Rango del pulso de entrada	-8388608~+8388607(Selección de absoluto/incremental)	
Número de velocidad driver	4	
Rango de ajuste de la Velocidad del driver	1 pps~4 Mpps(1~8000 x aumento 1~500)	
Modos de operación	●Retorno ●Explorar ●Continuo ●Índice ●Programa drive	
Modo de operación (Home search)	Alta-Velocidad de busca cerca de la señal inicial (paso1)→ Baja-Velocidad de busca cerca de la señal inicial (paso2)→ Baja-Velocidad de busca señal Z (paso3)→ Alta-Velocidad de busca fueradel Rango (paso4) . Puede seleccionar la dirección de detección y si esta habilitado o deshabilitado.	
Funciones de programación	Memoria : EEPROM pasos : 64 pasos Inicio : función de programación al energizar el instrumento. Retorno posición inicial : función que hace volver a la posición inicial al energizar el instrumento Comandos de controles : ABS, INC, HOM, IJP, OUT, OTP, JMP, REP, RPE, END, TIM, NOP(12tipos)	
Interface de control	●Paralela P I/F ●RS-232C ● PMC-1HS-232 e PMC-1HS-232 no tiene USB I/F	
salida común	1 salida	2 salidas (1 salida para cada eje)
Alimentación	24VCC	
Consumo de corriente	Min. 0.25A para cada señal Entrada/salida abierto	
Unidad de Entrenamiento (Opcional)	●Exclusivo PMC-1HS/2HS (Opcional) ●Está disponible para controlar el modo de operación, programación y parametrización del PMC-1HS/PMC-2HS sin PC.  [W150XH61.7XL23mm]	

Dimensiones

●PMC-2HS(USB/ 232/ 485)



●PMC-2TU-232



(Paso1) Aproximación a alta velocidad a la posición inicial.
 (Paso 2) Aproximación a baja velocidad a la posición inicial.
 (Paso 3) Búsqueda a baja velocidad de la señal z.
 (Pao 4) Offset de la búsqueda a alta velocidad de la posición inicial.

unidad :mm