

信号发生器型控制器 | PGC-04-U

RoHS

CE

和各种电机驱动器连接的信号发生器型4轴控制器。

- USB/Ethernet接口
- 可通过JS-300, JB-400或JD-100, 实现手动遥控操作。



信息

- ▶ 从公司网站上可以下载参考程序。
 - SG Sample 32/64bit版Windows® 用 (仅适用于RS232C)
 - LabVIEW RS232C用 (v.2014/v.2015用)

注意

- ▶ 驱动器和电缆需要另购。比如, 可选购5相步进驱动器MC-S0514ZU。
- ▶ 需要准备DC+24V电源。比如, 可选购PAT-001-POW1 (AC-DC+24V电源)。

品名	型号
信号发生器型控制器	PGC-04-U
操纵杆控制器	JS-300
按键控制器	JB-400
旋钮遥控器	JD-100
AC适配器	PAT-001-POW1

主要功能

控制器功能	○
控制轴数	4
内置程序控制	○
闭环控制	—
圆弧插补控制	○
直线插补控制	3轴
驱动器	—
细分(最大分割数)	—
驱动电流(A/相)	—

通用特性

电源电压	DC24V
消耗功率	1.4A
动作温度	5~40℃
保存温度	-20~60℃
周围湿度	20~80%RH (无结露)
外形尺寸(W×H×Dmm)	180×140×60
自重(kg)	1.0

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	134,217,727
最大驱动速度(pps)	4,000,000
最小驱动速度(pps)	1
加减速时间(ms)	1~1000

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	—
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	○

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

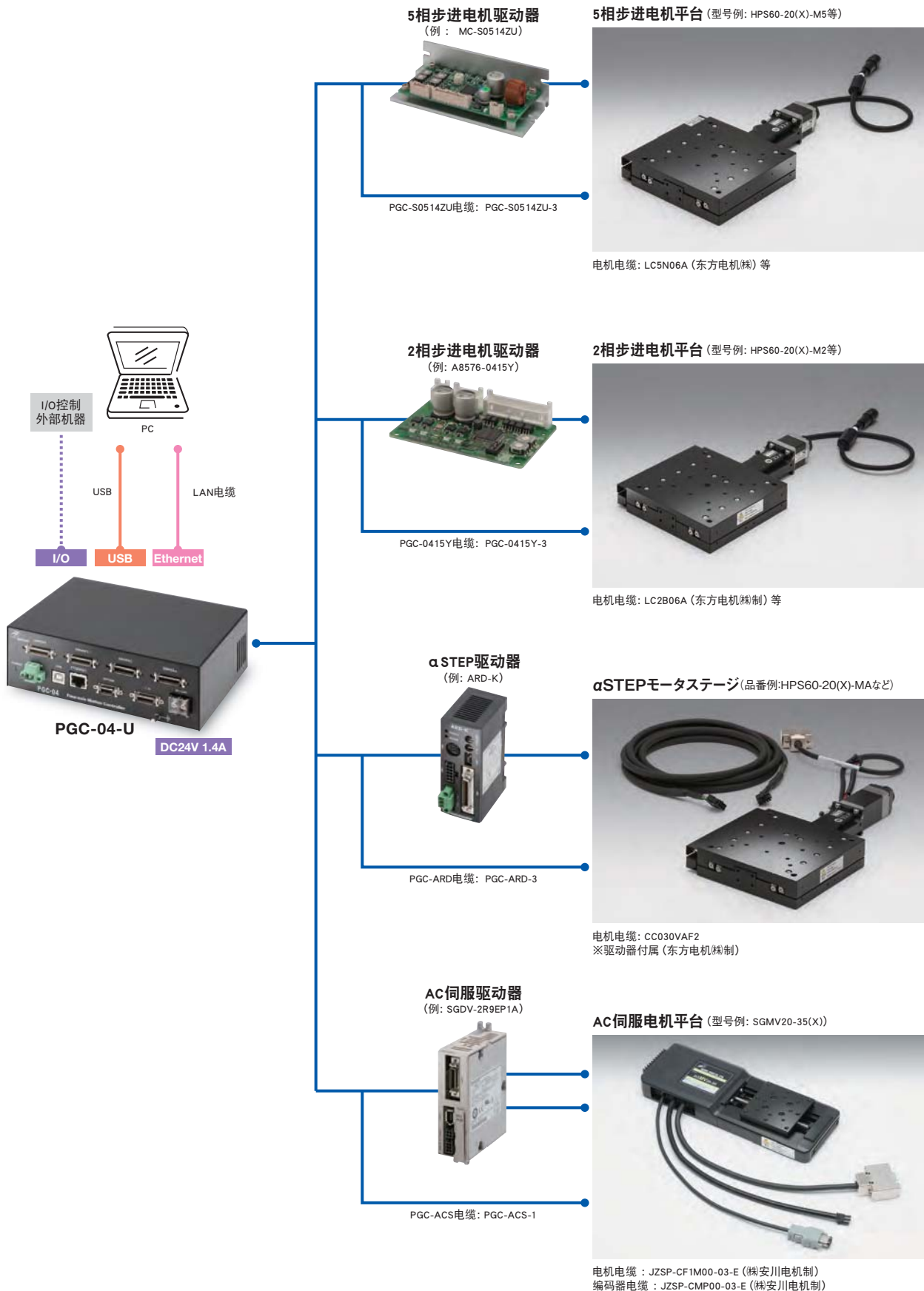
□85mm

□100mm

□120mm

其它

系统图



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