

8轴控制器

(2相步进电机驱动用分机)

HIT-SA-M2



目录编号 W9311

用于搭建自动平台控制系统，1台控制器主机（HIT-MV或HIT-M）最多可带8台分机以驱动8轴自动平台。
内置2相双极步进电机驱动器，用于控制2相步进电机自动平台。

◦ 2相步进电机驱动平台和5相步进电机驱动平台一样，可进行细分控制。（注1）



信息

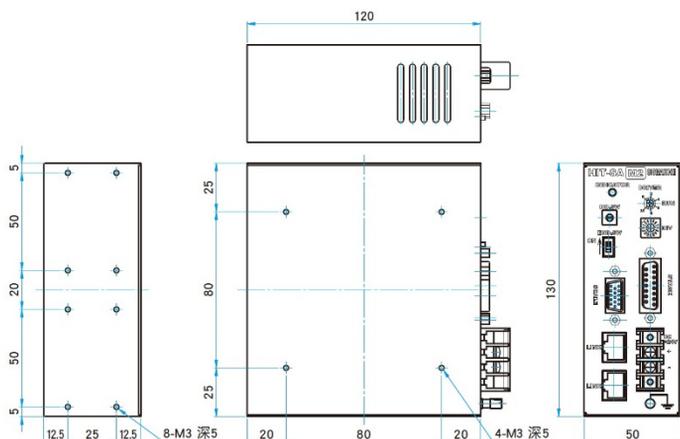
- ▶ 平台连接电缆可以选用现有的5相步进电机驱动平台用电缆（D15RP/D15D15A）以及光栅尺用电缆（GSEF）。
- ▶ 访问官网可以下载简易控制软件和驱动程序。
 - SG Sample 32/64位版本Windows®用
 - LabVIEW

注意

- ▶ HIT-SA-M2所需电源规格为DC +24V 2A。根据驱动轴数不同，连同主机控制器，系统所需电流为3A（1轴）~17A（8轴）。可以选购AC-ADP-2427（AC电源适配器），或自行配备电源。

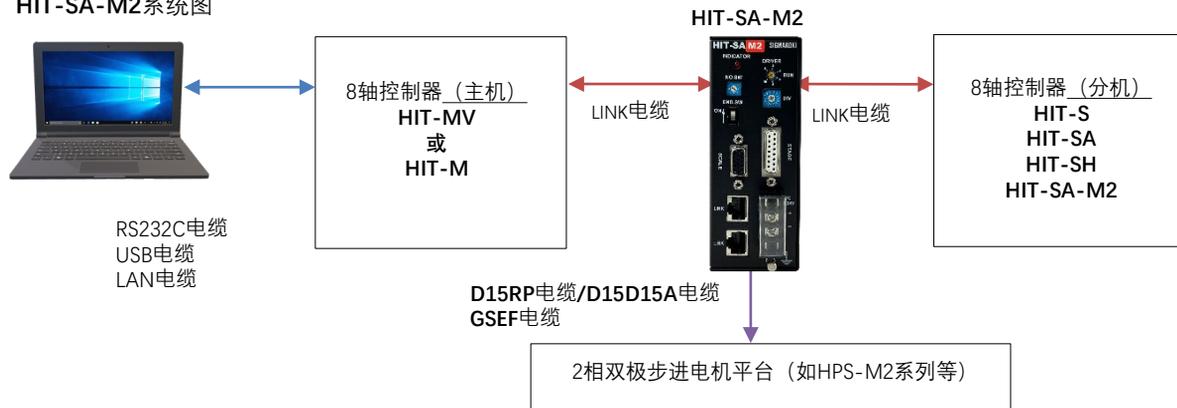
（注1）仅限于基本步距角为1.8°的2相步进电机，可以和基本步距角为0.72°的5相步进电机一样进行细分驱动。（参考：驱动器的细分设为1时，基本步距角为1.8°的2相步进电机每转一圈需要500个脉冲）
详细说明请参考英文版操作手册。

外形图



仕様	
型号	HIT-SA-M2
品名	8轴控制器 (2相步进电机驱动用分机)
兼容控制器主机	HIH-M/HIT-MV

HIT-SA-M2系统图



指标	
通用特性	
电源电压	DC24V 2A
动作温度	5 ~ 40°C
保存温度	-20 ~ 60°C
周围湿度	20 ~ 80%RH (无结露)
自重	0.62kg
外形尺寸 (W×H×D)	130×120×50mm

性能指标 (配合HIT-MV或HIT-M使用时)	
控制轴数	最大8轴
最大驱动速度(F)	0.01 ~ 9999999.99[μm/s] (1 ~ 500000[PPS])
最小驱动速度(S)	0.01 ~ 9999999.99[μm/s] (1 ~ 500000[PPS])
最大脉冲数	-134217728脉冲 ~ +134217727脉冲
加减速时间(R)	1 ~ 1000[ms]
传感器入力	原点传感器/近接原点传感器/CW(-)极限位置传感器/CCW(+)极限位置传感器 (各传感器输出状态可通过存储器开关切换)
计算机接口	兼容主机控制器 (HIT-M/MV)

驱动规格 (HIT-SA-M2)	
驱动方式	2相双极恒流驱动
驱动电流	0.3[A/相] ~ 1.8[A/相]
停止电流	驱动电流的50% (固定)
细分数设定 (转一圈所需脉冲数) (注1)	1(500), 2(1000), 4(2000), 5(2500), 8(4000), 10(5000), 20(10000), 25(12500), 40(20000), 50(25000), 80(40000), 100(50000), 125(62500), 200(100000), 250(125000)分割
快速瞬变/突发噪声	EN61000-4-4(2012)等级2
静电噪声	EN61000-4-2(2009)等级2
(注1) 仅限于2相步进电机的基本步距角为1.8°时。	

计算机接口	
GP-IB	—
RS232C	○
USB	(虚拟串口)
Ethernet	○

选购件	
CJ-200A	-
JS-301	-
JB-401	-
JD-101	-
SJT-02	-
MD-400	-

连接器针脚定义 (HIT-SA-M2)

• STAGE连接器

(使用型号: XM2D-1501 (OMRON制) 同等品)

插针号码	定义
1	蓝: 电机导线
2	红: 电机导线
3	-
4	绿: 电机导线
5	黑: 电机导线
6	GND
7	ORG: 机械原点传感器
8	+24V: 传感器电源
9	GND: 带电磁制
10	+24V: 电机导线
11	LS(+): 极限位置传感器 (+)
12	LS(-): 极限位置传感器 (-)
13	GND
14	NEAR: 接近传感器
15	+24V: 传感器电源

• SCALE连接器

(使用型号: XM4L-1542-112 (OMRON制) 同等品)

插针号码	名称
1	GND
2	GND
3	+5V
4	+5V
5	-
6	-
7	-
8	-
9	Alarm-
10	A+
11	A-
12	B+
13	B-
14	-
15	FG

• LINK连接器

(使用型号: 模块式连接器RJ45同等品)

插针号码	名称
1	-
2	-
3	DATA+
4	-
5	-
6	DATA-
7	-
8	-