HIWIN. MIKROSYSTEM

HIMC

多軸運動控制器

具備多樣化程式功能,滿足工業應用專業需求



產品特色

- 最多控制 16 軸同步運動與連線 32 個從站裝置
- 最小控制週期 250 μs
- 10/100/1000 Mbps TCP/IP 主從通訊
- 支援 CANopen over EtherCAT (CoE)總線通訊
- HMPL 多工控制,提供 64 個 user task
- 提供 API 函式庫,可支援 C、C++、C#、Python 以及 LabVIEW 開發環境
- 支援 Modbus TCP、ASCII TCP 通訊
- CE/UL 認證合格

產品簡介

大銀運動控制器 HIMC 是即時多軸運動控制器,可符合工業自動化需求。透過 EtherCAT 總線通訊,可控制最多 16 軸同步運動與連線 32 個從站裝置。EtherCAT 總線通訊架構採用分散式時脈,驅動器及 I/O 裝置的命令更新週期最小可達 250 µs,適用於有高響應及高效能需求之應用。

利用 HIMC 運動程式語言 HMPL·編寫 user task 進行運動控制·或由上位裝置透過 API 函式庫、Modbus TCP 以及 ASCII TCP 與 HIMC 做通訊控制。HIMC 提供單軸及多軸同步運動路徑規劃·包含點對點運動、寸動和 2D/3D 線性與圓弧補間,實現高精度運動控制。內建動態幾何補償演算法,大幅提升設備定位精度。

HIMC 搭配 iA Studio 軟體套件,提供簡易直覺的參數設定與試運轉介面,搭配 HMPL 編程與相關狀態 監控、資料擷取與離線模擬等功能,讓使用者能快速上手,減少設備開發的前置時間。



規格

運動軸數量

支援 16 軸同步運動

從站數量

• 支援 32 個從站 (驅動器及 I/O 裝置)

運動類型

• 單軸運動:點對點運動及寸動

• 群組補間:多軸線性及圓弧補間

• 梯形運動規劃:可設定0至500毫秒的平滑時間

動態錯誤補償

• 1D/2D/3D 幾何補償,提升定位精度

運動程式

 運動程式語言 HMPL (HIWIN Motion Programming Language),執行多工控制

• 可同時執行 64 個 user task

• 支援 512,000 個雙精度浮點運算變數

• 原始碼程式大小:10 MB

軟體程式庫

• 支援程式語言 C/C++、C#、python 及 LabVIEW

通訊

• 10/100/1000 Base-T Ethernet 介面 · TCP/IP x 2

通訊週期: 250µs/500µs/1000us/2000us/4000us

支援 CiA 401/CiA 402/ETG.5001 標準

支援的從站模組

• 支援 CoE 通訊的驅動器及 I/O 裝置

運算能力

處理器: Intel® Celeron® Bay Trial J1900

• 記憶體: 2GB DDR3L 1333 MHz SDRAM

• 硬碟:mSATA SSD 32G

內建 I/O

• 泛用輸入:8組(光隔離24V,延遲時間1ms以內)

• 泛用輸出:8組(光隔離24V,延遲時間1ms以內)

• GPIO 電流: 100mA (電流總和最大為 0.8A)

電源

• 主電源輸入: DC 24V/0.6A

• 電源功耗:最大 14.4W

• LED 狀態指示燈

機構特性

• 尺寸 (寬度 x 高度 x 深度): 57 x 180 x 140 mm³

• 重量:約1200 g

• 安裝方式: 軌道式 (DIN Rail)

機殼結構

• 無風扇鋁擠型外殼

環境

• 防護等級:IP30

• 環境溫度:0°C至50°C

• 儲存溫度: -20 °C 至 85 °C

• 標高:最高可至海拔 2000 M

• 冷卻方式:無風扇自然冷卻

• 濕度:5%至95%(不結露)

• 振動:隨機:5-500 Hz,2G、正弦:10-500 Hz

• 5G 衝擊時間:11 ms

認證

EMC: EN61000-6-2 \ EN61000-6-4

 安全認證: UL61010-1、UL61010-2-201、EN61010-1、 EN61010-2-201、ISO 14971

訂購資訊

編碼: MC - <u>XX</u> - <u>XX</u> - <u>XX</u> - <u>XX</u> - <u>XX</u> - <u>XX</u>

說明:

1. 最大軸數

16:16 軸同步運動

2. 硬體

01: Intel® Celeron® Bay Trial J1900

3. 通訊

01: CoE 總線通訊

4. 選配

00:一般功能

2023年3月15日