

HIMC3

多軸運動控制器

高即時、高響應的多軸運動控制器，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 32 個從站裝置
- 最小控制週期 250 μ s
- 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 HIMC3 是即時多軸運動控制器，適合工業自動化需求，如：PCB、晶圓檢測等產業。透過 EtherCAT 總線通訊，可控制最多 16 軸同步運動與 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 μ s，適用於高響應及高效能需求之應用。

利用 HIMC3 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 操控 HIMC3。HIMC3 提供多軸同步運動路徑規劃，包含點對點運動、時動和 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。

HIMC3 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，支援快速導入第三方 EtherCAT 裝置，搭配 HMPL 編程、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，簡化設備開發的前置作業。

