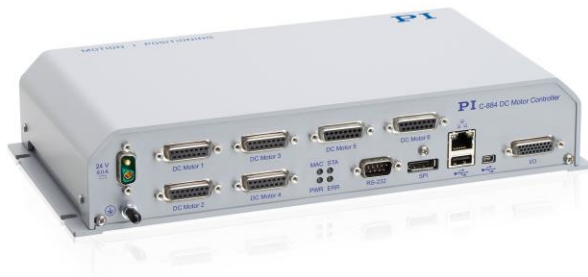


# 用于直流电机的运动控制器，4或6轴

用于带闭环直流电机的定位器，USB，RS-232，TCP/IP，SPI，输入/输出，手柄



## C-884.4DC • C-884.6DC

- 带动态参数切换的PID伺服控制
- 强大的宏编程语言，如用于独立操作
- 数据记录器
- 集成接口：USB、RS-232、以太网、SPI、输入/输出、手柄
- 用于一维或二-维运动模式的轨迹支持

### 用于直流伺服电机的数字运动控制器

4或6轴。双核结构通过独立的命令处理和PID位置控制可实现更高的性能和灵活性。可为OEM产品实现简易改型/扩展。带直流电机的PI定位系统的运动控制：直流电机控制，用于带集成式ActiveDrive放大器或集成块整流（无刷电机）的PI定位平台的PWM控制。支持电机制动器。

### 运动曲线

点对点，梯形速度曲线。由用户通过外部馈电点自定义轨迹（如圆形、正弦曲线）。

### 接口和通信

接口：TCP/IP、USB 和用于指令的RS-

232。A/B正交编码器输入。用于限位和参考点开关的TTL输入。用于实现自动化的输入/输出线路（模拟/数字量）。

用于人机接口设备的USB接口。

### 广泛功能，软件支持

强大的宏指令语言。非易失宏存储，例如可利用自动运行宏实现独立操作。数据记录器。ID芯片检测用于快速启动。

PID控制器，操作中的参数改变 广泛的软件支持，如用于NI

LabVIEW、C、C++、MATLAB、Python。PIMikroMove用户软件。

## 规格

	C-884.4DC / C-884.6DC
<b>功能</b>	用于闭环直流电机的位置控制
处理器	双核架构。DSP核上的控制器，Linux下的ARM核中带可扩展的命令解释程序
轴	C-884.4DC: 4 / C-884.6DC: 6
支持功能	线性向量运动。点对点运动。自定义轨迹。启动宏。PI Python。数据记录器用于记录运行数据，如电机电压、速度、位置或位置误差。ID芯片检测。
<b>运动和控制</b>	C-884.4DC / C-884.6DC
控制器类型	PID控制器，操作中的参数改变。
伺服周期	100 微秒
波形发生器	梯形速度曲线
编码器输入	A/B正交（根据RS-422的TTL差动），50兆赫兹；BiSS接口
失速检测	超出可编程位置误差时电机自动停止
限位开关	每轴2个TTL（可编程极性）
参考点开关	每轴1个TTL
电机制动器	每轴1个TTL，可通过软件切换
<b>电气性能</b>	C-884.4DC / C-884.6DC
最大输出电压*	24 V
最大输出功率	240瓦
电流限制	每轴2.5 安
<b>接口和操作</b>	C-884.4DC / C-884.6DC
通信接口	TCP/IP：RJ45/以太网；USB：Mini-USB B类；RS-232：Sub-D 9（公头）；SPI：DisplayPort
电机连接器	Sub-D 15（母头）
输入/输出线路	4路模拟输入（-10至10 伏），4路数字输出（5 伏TTL） 4路数字输出（5 伏TTL）
指令集	PI General Command Set (GCS)
用户软件	PIMikroMove
应用程序编程接口	API用于C / C++ / C# / VB.NET / MATLAB / Python，驱动器用于NI LabVIEW
手动控制	用于HID兼容设备的USB接口
<b>其他</b>	C-884.4DC / C-884.6DC
工作电压	24 伏/5 安（120 瓦）外部电源适配器含在发货范围内
最大电流消耗	C-884.4DC：11 安/C-884.6DC：16安
空载电流消耗	500毫安
工作温度范围	5至50 °C
质量	C-884.4DC：1.77 千克 /C-884.6DC：1.97千克
尺寸	312 毫米 × 153.4 毫米 × 59.2 毫米（包含安装轨道）

\* 输出电压取决于已连接的电源。

## 订购信息

### **C-884.4DC**

控制器的直流电机, 4 轴, USB, RS-232, 以太网, SPI, 输入/输出, 手柄

### **C-884.6DC**

控制器的直流电机, 6 轴, USB, RS-232, 以太网, SPI, 输入/输出, 手柄