

PMC007C系列

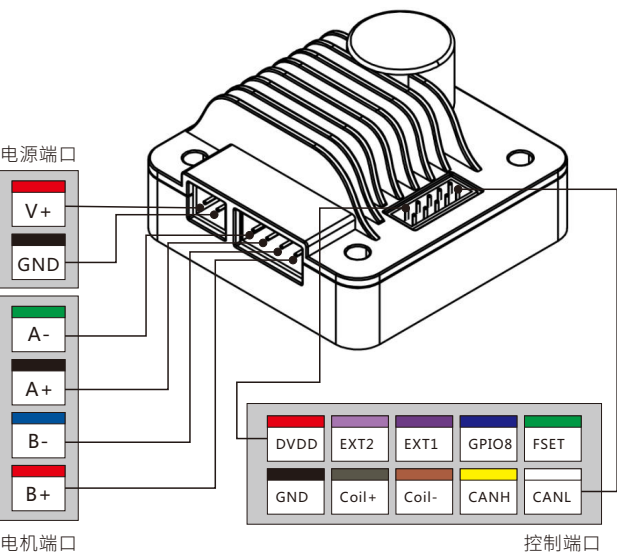
微型一体化步进电机运动控制器(含驱动)

PMC007C系列是使用CAN总线通讯的微型一体化步进电机运动控制器。加上对应的法兰后，能直接固定在42/57/86/110等系列的步进电机上。其本身厚度小于21.6mm。CAN总线通讯 具备高速长距离抗干扰等优点。配备CAN总线网关后，用户可使用基于其他协议转成CAN协议指令来高速长距离控制PMC007C系列运动控制器。用户只需要一个CAN总线网关，就可同时控制最多65台PMC007C系列运动控制器。PMC007C系列运动控制器可实现开环和基于编码器的自闭环控制器。运动控制器内置高性能微处理器，运动控制和事件变化通知均在1-2毫秒内完成。外壳为全铝合金铸件，坚固耐用，散热性能好。



供电电源端口(XH2.54-2P)

符号	说明
V+	工作电压正极，电压12-48VDC
GND	工作电压地线，即0V（工作电压正负极不可接错，严禁带电插拔）



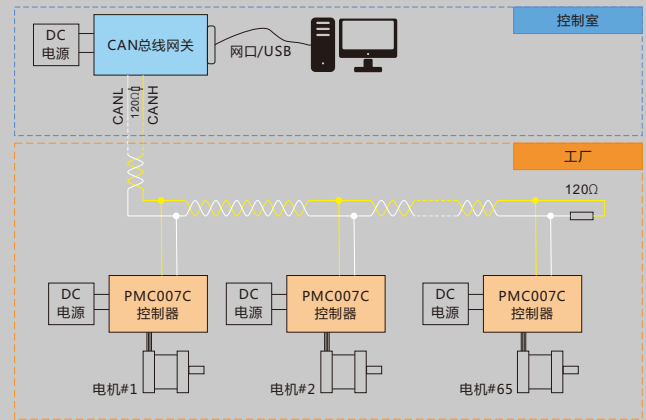
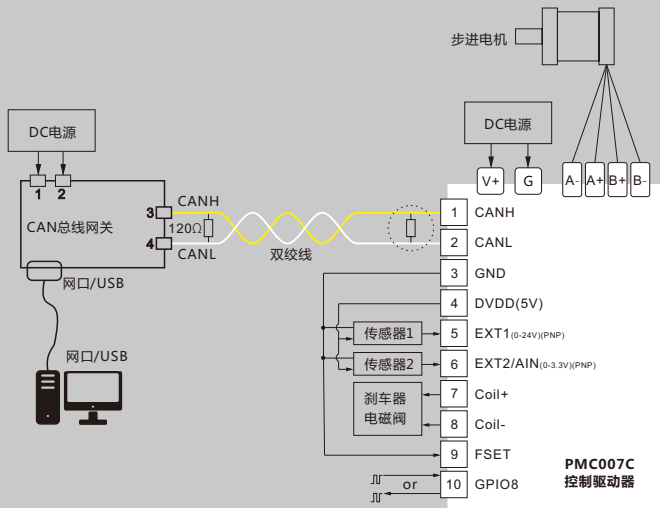
步进电机端口(XH2.54-4P)

符号	说明
A+ / A-	步进电机的A相接线
B+ / B-	步进电机的B相接线

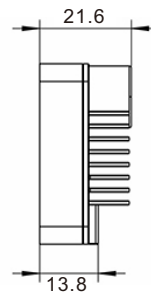
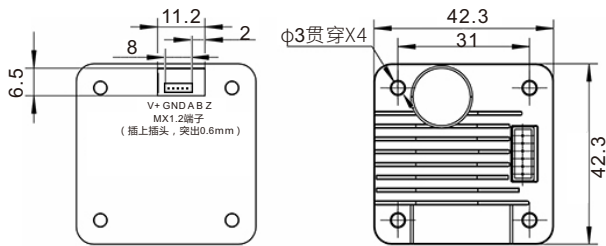
通讯信号端口(DF13-10DS-1.25C)

符号	说明
DVDD	DC+5V输出，最大100mA
EXT2/AIN	外部限位开关信号1输入，0-3.3V或者4-20mA (模拟量调速信号输入)
EXT1	外部限位开关信号1输入，0-24V
GPIO8	数字信号输入输出，0-3.3V
FSET	工厂复位输入，0-3.3V，低电平有效
GND	控制器数字地
Coil+	电磁阀/刹车正控制端，与电源接口VCC电压相同
Coil-	电磁阀/刹车负控制端
CANH	连接CAN收发器模块H
CANL	连接CAN收发器模块L

典型接线图



外观尺寸



产品参数

通讯方式(环境温度25℃)

通讯协议	CANopen DS301/DS402
物理连接	二线制, CANH, CANL, 双绞线
CAN总线驱动	5K-1M bps连续可调 差分总线, 短路/高压/过热关断保护 可连接点65个

工作电气性能(环境温度25℃)

供电电源	12-48VDC
输出电流	峰值3A/6A每相 (指令调整)
步进电机	4/6/8线两相步进电机
励磁方式	整步, 半步, 4细分, 8细分, 16细分, 32细分, 128细分, 256细分
使用上位机	电脑、PLC、单片机等
开发环境	VC C# Labview VB linux Python
工作温度	-40℃~+85℃
工作场合	尽量避免粉尘、潮湿、烟雾及腐蚀性气体
冷却方式	自然冷却

产品特征

微型一体化设计

- 外形42.3mmx42.3x21.6mm
- 与电机一体化设计, 亦可分立工作
- 铝合金外壳, 坚固耐用, 便于散热

嵌入式微处理器

- 支持增量式编码器: 200-4000CPR; 单/多圈绝对值: SSI/BISS
- 电磁刹车功能
- 无传感器堵转检测
- 用户自定义程序烧写及离线自动执行
- LUA脚本语言编程支持
- 线性/非线性 S曲线, 梯形曲线加减速自动控制
- 掉电检测

支持控制模式

- 位置模式, 速度模式
- PV模式, PP模式, PVT模式
- 模拟量调速, 模拟量定位, 同步定位模式, 低速静音等