

# 3軸コントローラボード PPC-1301

ステッピングモータ・サーボモータ用

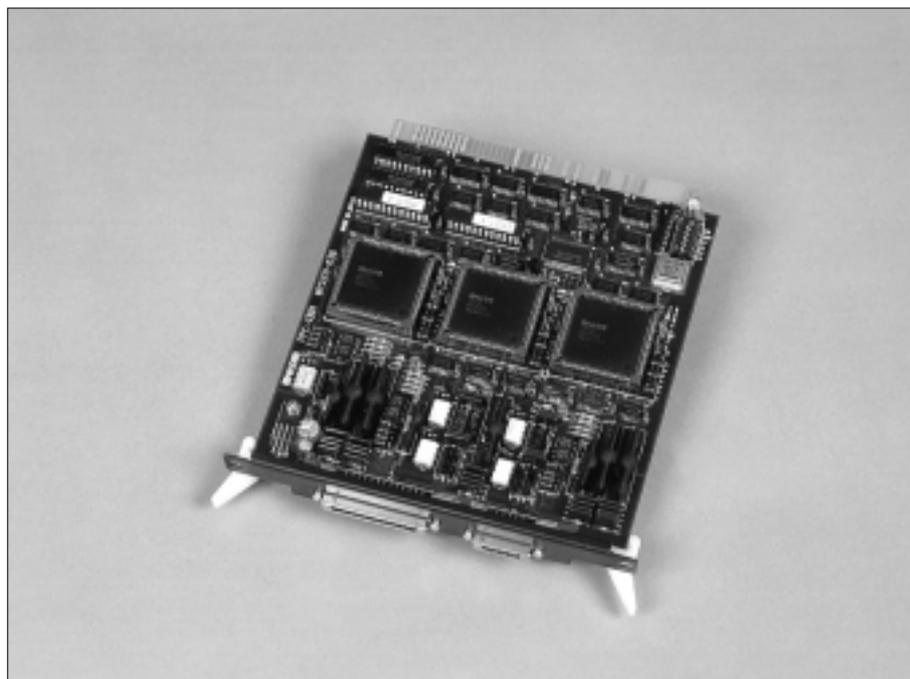
98-bus

超高速(出力パルス最大1.6Mpps)  
内蔵128ワード16ビットメモリーによる任意形状加減速傾斜  
データ切り替え速度可能な98バスコントローラボード！

CONTROLLER

〈特 徴〉

- 超高速(出力パルス最大1.6Mpps)
- 台形加減速はもとより、内蔵メモリーにより任意形状の加減速が作れ、任意形状の分解能は31/63/127/255に設定可能。また8チャンネル化されたメモリの任意チャンネルにアクセスできます。
- 傾斜データ切り替え速度可能
- 3軸同期スタート
- 3軸直線補間機能

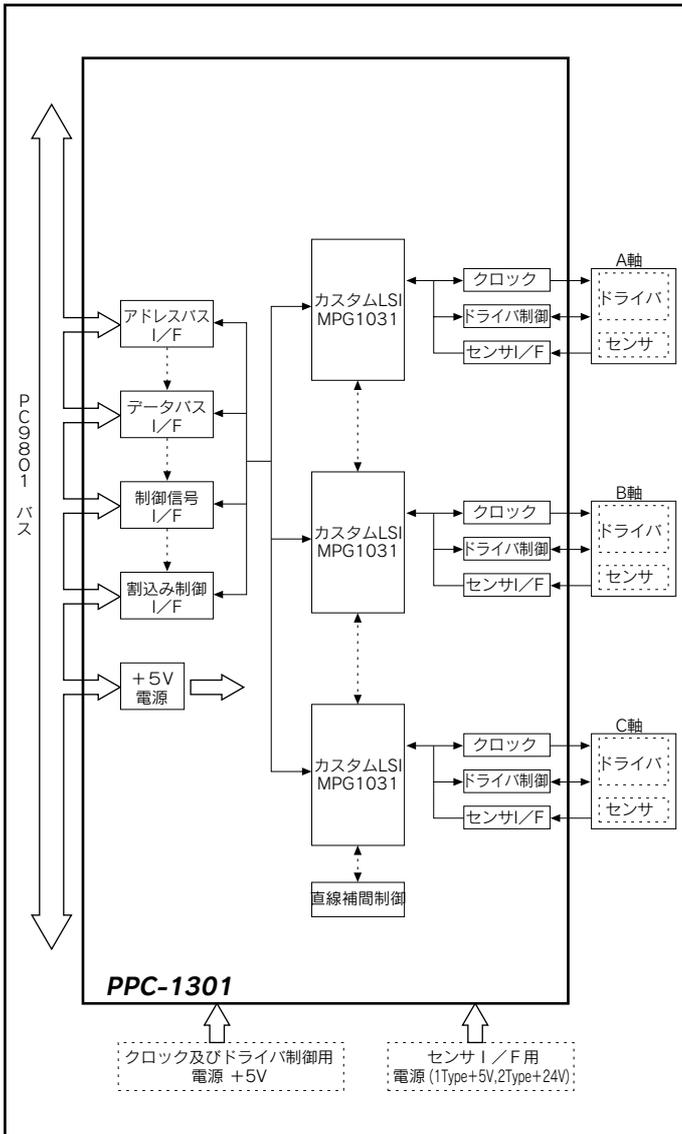


# PPC-1301 仕様

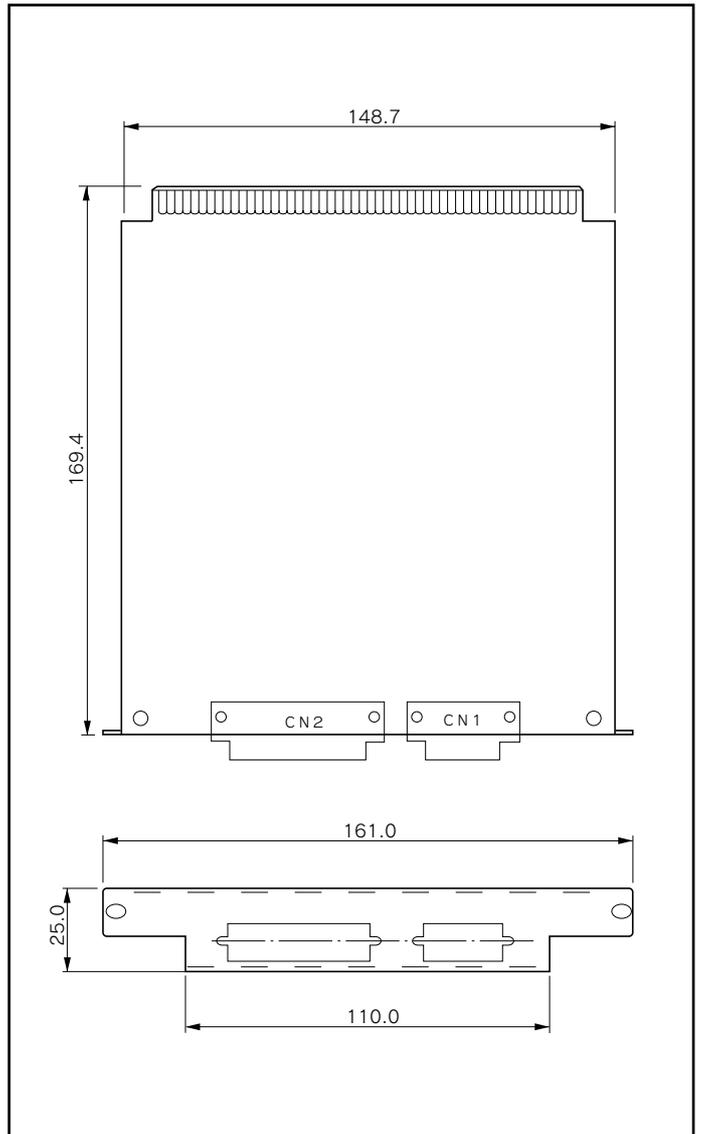
項目	内容			
制御方式	カスタムLSI MPG1031コマンド指令			
バス仕様	PC9801バス メモリマップI/O方式 バイトアクセス：偶数アドレス ワードアクセス：下位バイト			
制御軸数	3軸			
対象モータ	ステッピングモータ、パルス列入力サーボモータ			
基準クロック	3.2768MHz			
出力パルスレート	約0.1Hz~1.6384MHz			
加減速傾斜	約4.9Hz/sec~約81.9MHz/sec			
設定パルス数	1~16,777,215パルス			
パルス出力	2パルス/1パルスタイプ設定、フォワード/リバース設定			
加減速方式	任意形状加減速駆動/三角・台形駆動を設定			
機能	PTP位置決め、直線補間位置決め(2~3軸まで可能)、原点サーチ、エンコーダ入力信号からの途中位置割り込み機能			
ドライバ制御出力	各軸に2点(サーボオン/オフ、偏差カウンタリセット) 35V・10mA 以下			
ドライバ制御入力	各軸に3点(ドライバアラーム・インポジション) 最大10mA 外部電源24V使用			
エンコーダ信号入力	各軸にA/B/Z相入力			
	TYPE L	ラインレシーバ仕様		
	TYPE P	フォトカプラ仕様 最大10mA 外部電源DC24V使用		
センサI/F	各軸に両端オーバーラン、ニア原点原点(Z相又は切換可能)			
割り込みI/F	INT0~2,5 スイッチで設定			
ボードセレクト	(0XC0000~0XFFFF)			
入力電源	バスロジック電源	DC+5V ±5% 0.65A以下		
	センサI/F用電源	DC+24V別電源		
	ドライバ制御用電源	DC+5V		
周囲環境	動作時	温度	湿度	30~85% RH非結露
	動作時	温度	湿度	30~90%
基板外形寸法	148.7(W)×169.4(D)×20.0(H) mm			
質量	250g			

# PPC-1301 構成図

## システム構成



## 外形図(mm)



CONTROLLER

※本カタログに記載した会社名、商品名は各社の商標または登録商標です。



# 3軸コントローラボード PPC-2310

ステッピングモータ・サーボモータ用

ISA-bus

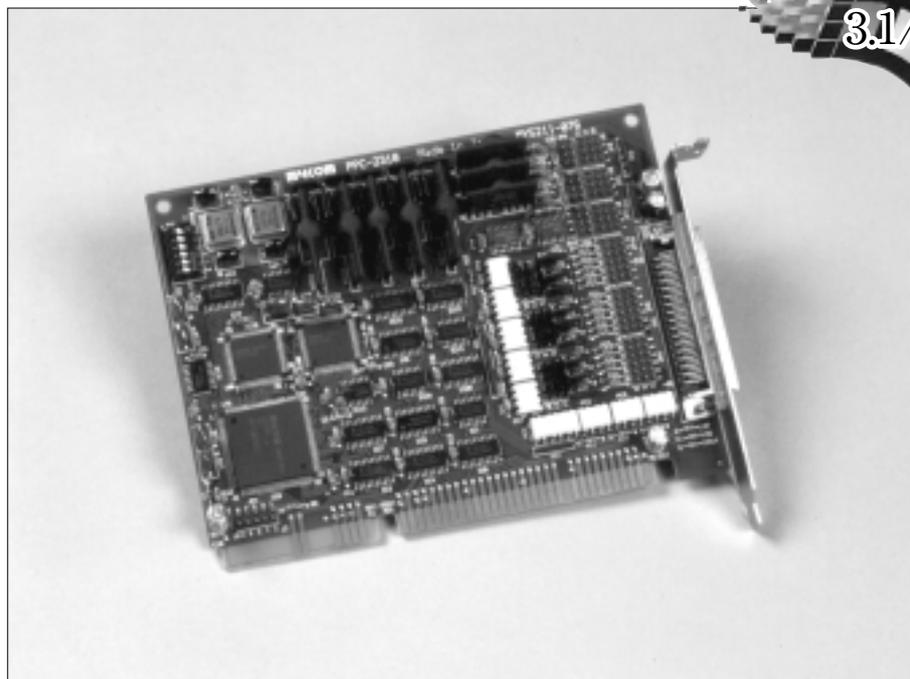
PPC-2310は、ISA-bus(PC/AT拡張バス)インターフェースを持つハーフサイズ高機能3軸モータコントローラモジュール。

CONTROLLER

## 〈特 徴〉

- PTP位置決め。直線補間位置決め（2～3軸補間が可能）
- 3軸各々にて、任意形状加減速駆動・三角・台形駆動の設定混在可能。
- センサ入力のみで動作する。各軸ごとの原点サーチ機能。
- 原点サーチ機能とエンコーダ入力による途中割り込みが可能。
- 各軸にドライバ制御出力3点（励磁オフ・サーボオン／オフ・偏差カウンタリセット）
- 各軸にドライバ制御入力3点（アラーム・インポジション・汎用入力）
- 各軸に割り込みI/F
- 各軸にセンサI/F（オーバラン・ニア原点・原点）
- ラインドライバ出力・オープンコレクタ出力・各軸設定可能

Windows対応  
3.1/95

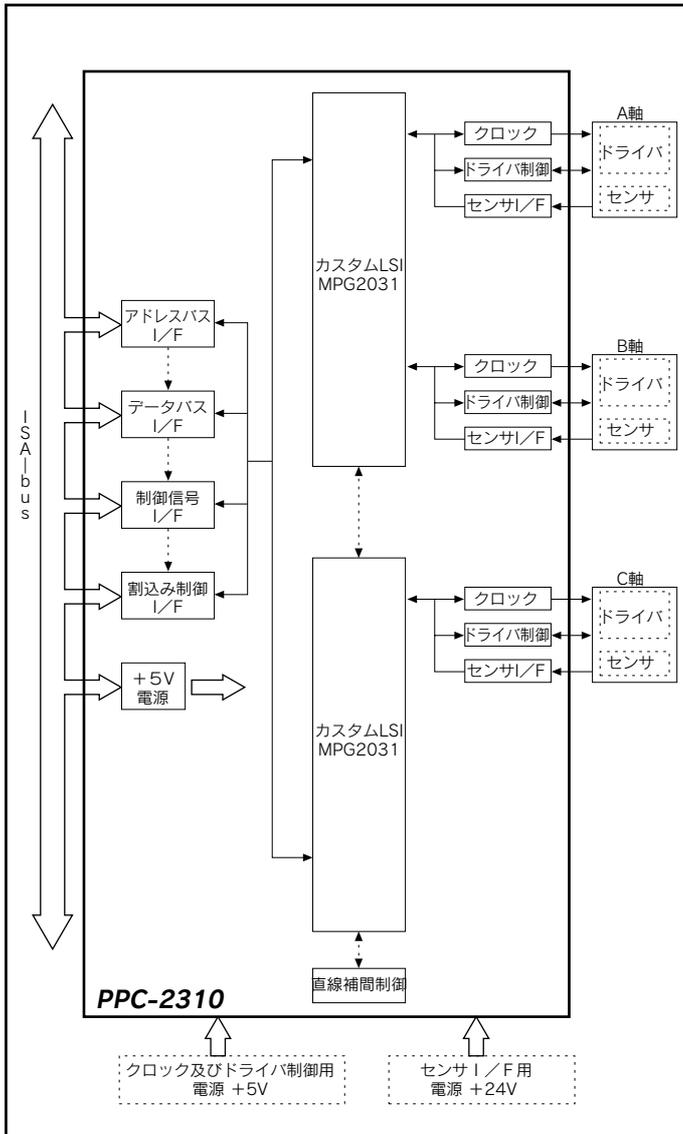


# PPC-2310 仕様

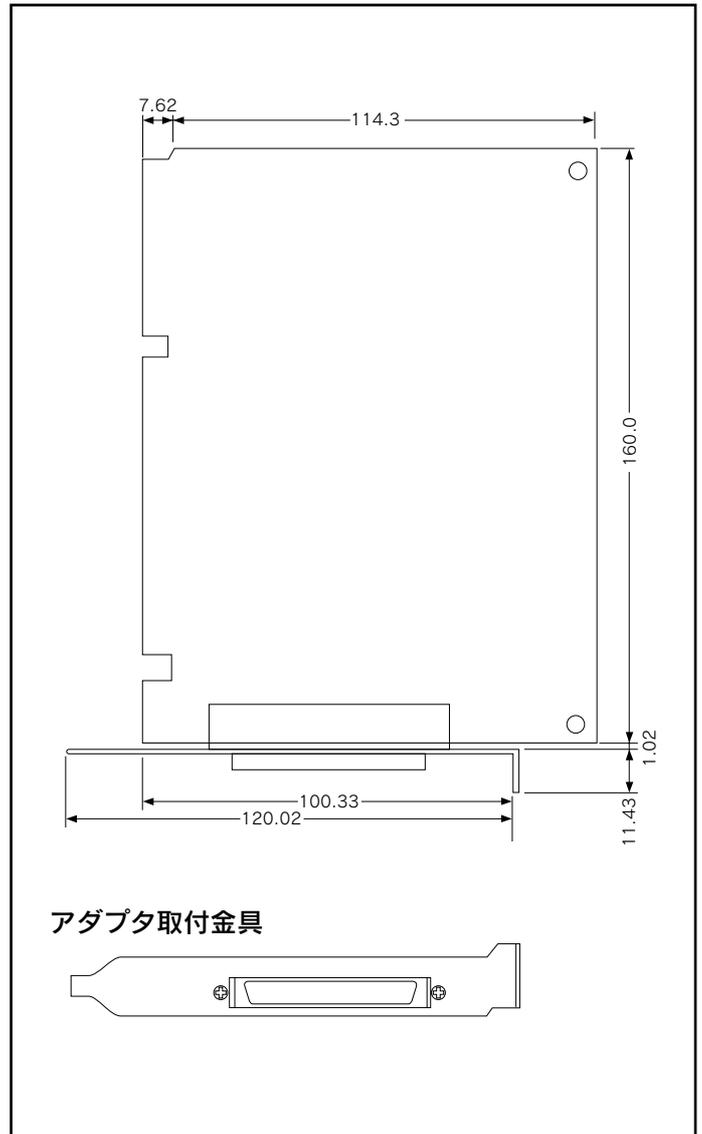
項 目	内 容		
制 御 方 式	カスタムLSI MPG2031コマンド指令		
バ ス 仕 様	バイトアクセス：偶数アドレス ワードアクセス：下位バイト		
制 御 軸 数	3軸（軸名はA,B,C）		
対 象 モ ー タ	ステッピングモータもしくはパルス列入力サーボモータ		
基 準 ク ロ ッ ク	3.2768MHz		
出 力 パ ル ス レ ー ト	約0.1Hz~1.6384MHz		
加 減 速 傾 斜	約4.9Hz/sec~約81.9MHz/sec		
設 定 パ ル ス 数	1~16,777,215パルス		
ク ロ ッ ク 出 力	出力クロック形式	2パルス/1パルスタイプ設定	
	CWクロック方式	フォワード/リバース設定	
	出 力 信 号	フォトカプラ/RS422ラインドライバ設定	
	論 理	正論理/負論理設定	
加 減 速 方 法	任意形状加減速駆動/直線加減速駆動設定		
機 能	PTP位置決め・直線補間位置決め(2~3軸までの補間が可能) 原点サーチ・エンコーダ入力信号からの途中位置割り込み機能		
ド ラ イ バ 制 御 出 力	信 号 内 容	励磁オフ・サーボオン/オフ・リセット	
	出 力 回 路	フォトカプラ出力	
	制 御 容 量	10mA・耐圧35V	
ド ラ イ バ 制 御 入 力	信 号 内 容	ドライバアラーム・インポジション 論理設定可 汎用入力	
	入 力 回 路	フォトカプラ入力	
	制 御 容 量	最大10mA・外部入力電源24V使用	
エ ン コ ー ダ 入 力	信 号 内 容	A/B/Z相 Z相のみ論理設定可	
	入 力 回 路	フォトカプラ入力/RS422レシーバ設定	
	制 御 容 量	最大10mA・外部入力電源24V使用	
セ ン サ 入 力	信 号 内 容	両端オーバーラン・ニア原点 論理設定可	
	入 力 回 路	フォトカプラ入力	
	制 御 容 量	最大10mA・外部入力電源24V使用	
外 部 入 力	信 号 内 容	外部非常停止	
	入 力 回 路	フォトカプラ入力	
	制 御 容 量	最大10mA・外部入力電源24V使用	
割 り 込 み I / F	割 込 レ ベ ル	IRQ5,10~12,15設定	
	機 能	多重割り込み処理用割り込み要求クリア機能有	
ボ ー ド セ レ ク ト	A12~15とバンク設定で0xc0000~0xfffffのアクセス可能		
	0x1000を占有		
電 源	バスロジック電源	DC+ 5V ±5%	1.0A以下
	センサI/F用電源	DC+24V (外部)	0.5A以下
	ドライバ制御用電源	DC+ 5V (外部)	0.2A以下
基 板 外 形 寸 法	160.0×121.92×20.0mm		

# PPC-2310 構成図

## システム構成



## 外形図(mm)



CONTROLLER

## ソフトウェア

### 駆動サンプルプログラム

OS	型 式	備 考
DOS/V	PPC-2310J	サンプルプログラム
Windows3.1	PPC-2310J31	サンプルプログラム・DLL
Windows95/NT	PPC-2310JWIN	サンプルプログラム・DLL

※本カタログに記載した会社名、商品名は各社の商標または登録商標です。



# 4軸コントローラボード PPC-2410

ステッピングモータ・サーボモータ用

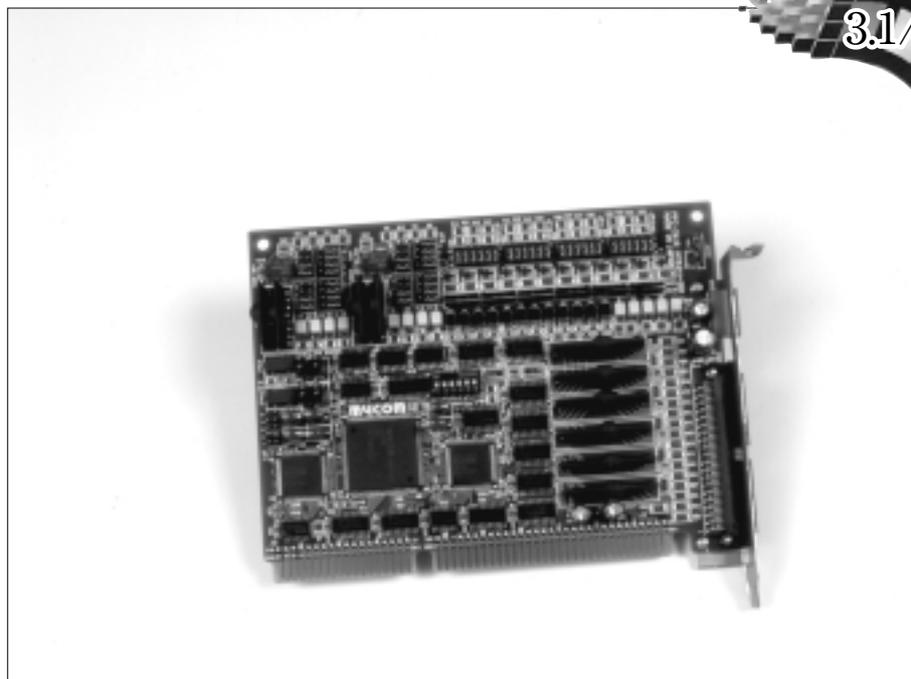
ISA-bus

PPC-2410は、ISA-bus(PC/AT拡張バス)インターフェースを持つハーフサイズ高機能4軸モータコントローラモジュール。

## 〈特徴〉

- 独自技術で開発 1チップで2軸のモータを制御する、パルス発信大規模集積回路(LSI)を搭載、高機能、高性能、4軸コントローラボード。
- 超高速 最大出力パルス2MHzを搭載。
- 三角・台形駆動はもとより任意形状のS字加減速駆動を可能にし、スムーズな位置決め制御が可能。
- スムーズな位置決め制御が可能。
- PTP位置決め、直線補間位置決め(2~4軸補間が可能)。
- 4軸各々にて、任意形状加減速駆動・三角・台形駆動の設定混在可能。
- ニア原点信号のみで、各軸ごとの原点サーチ機能。
- 原点サーチ機能とエンコーダ入力による途中割り込みが可能。
- 各軸にドライバ制御出力3点(励磁オフ・サーボオン/オフ・偏差カウンタリセット)。
- 各軸にドライバ制御入力3点(アラーム・インポジション・汎用入力)。
- 各軸に割り込みインターフェース。
- 各軸にセンサインターフェース(オーバラン・ニア原点・原点)。
- ラインドライバ出力・オープンコレクタ出力・各軸設定可能。

Windows対応  
3.1/95

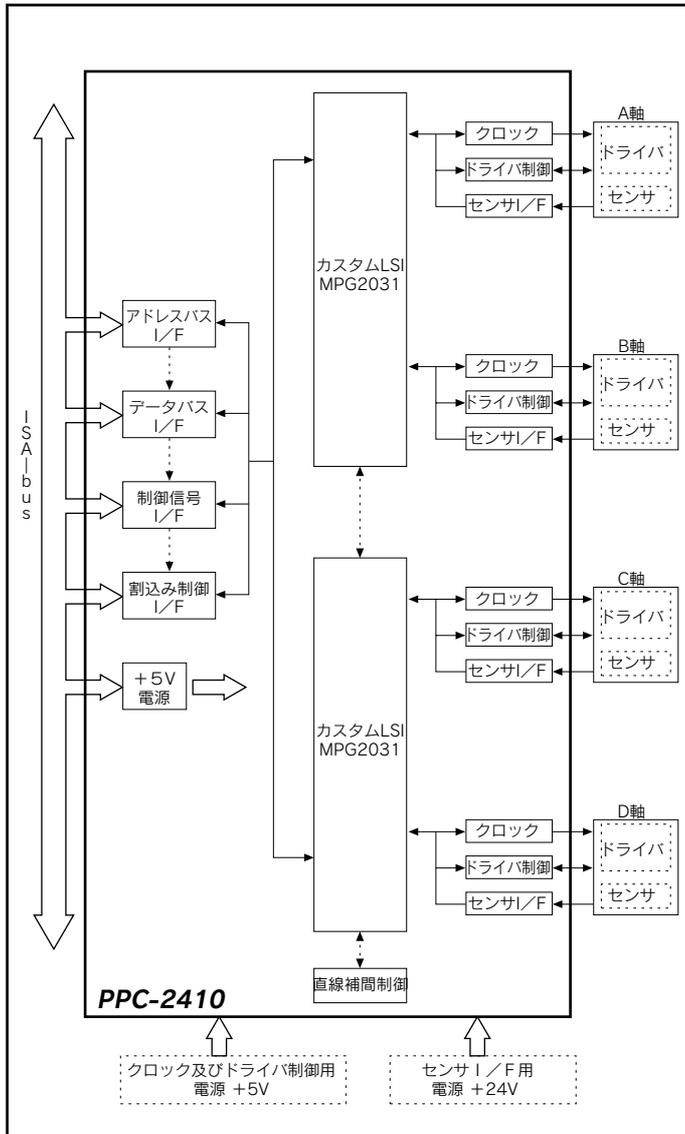


# PPC-2410 仕様

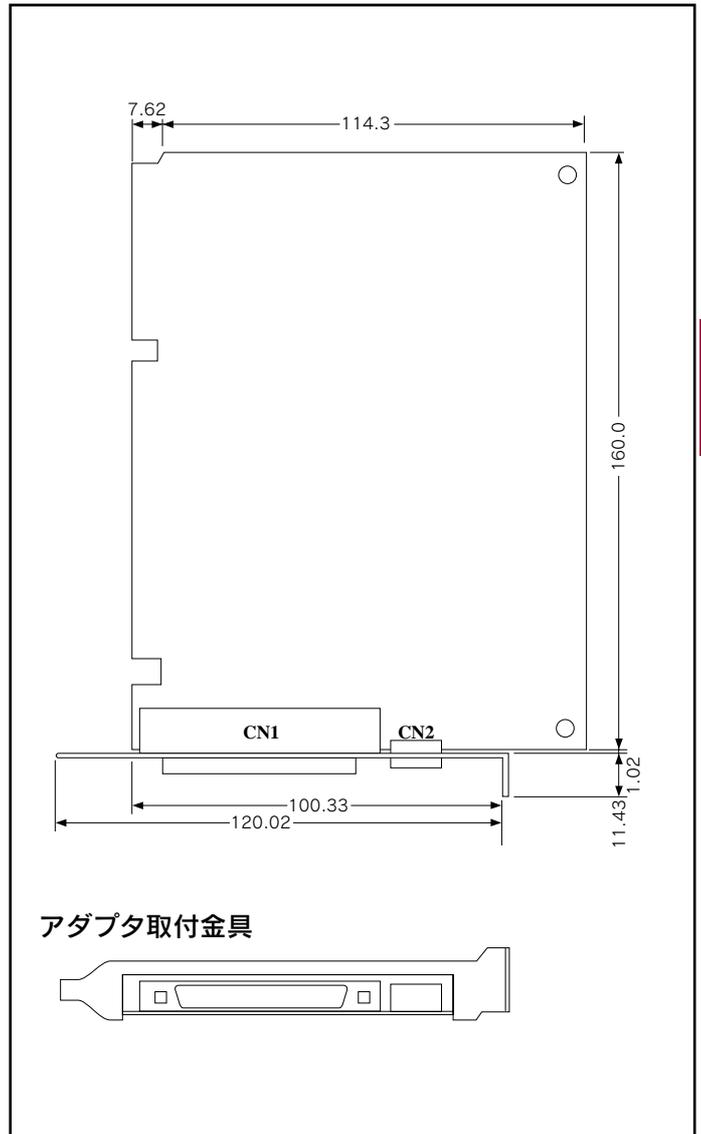
項 目	内 容		
制 御 方 式	カスタムLSI MPG2031コマンド指令		
バ ス 仕 様	バイトアクセス：偶数アドレス ワードアクセス：下位バイト		
制 御 軸 数	4軸（軸名はA,B,C,D）		
対 象 モ ー タ	ステッピングモータもしくはパルス列入力サーボモータ		
基 準 ク ロ ッ ク	3.2768MHz		
出 力 パ ル ス レ ー ト	約0.1Hz～1.6384MHz		
加 減 速 傾 斜	約4.9Hz/sec～約81.9MHz/sec		
設 定 パ ル ス 数	1～16,777,215パルス		
ク ロ ッ ク 出 力	出力クロック形式	2パルス／1パルスタイプ設定	
	CWクロック方式	フォワード／リバース設定	
	出 力 信 号	フォトカプラ／RS422ラインドライバ設定	
	論 理	正論理／負論理設定	
加 減 速 方 法	任意形状加減速駆動／直線加減速駆動設定		
機 能	PTP位置決め・直線補間位置決め(2～4軸までの補間が可能) 原点サーチ・エンコーダ入力信号からの途中位置割り込み機能		
ド ラ イ バ 制 御 出 力	信 号 内 容	励磁オフ・サーボオン／オフ・リセット	
	出 力 回 路	フォトカプラ出力	
	制 御 容 量	10mA・耐圧35V	
ド ラ イ バ 制 御 入 力	信 号 内 容	ドライバアラーム・インポジション 論理設定可 汎用入力	
	入 力 回 路	フォトカプラ入力	
	制 御 容 量	最大10mA・外部入力電源24V使用	
エ ン コ ー ダ 入 力	信 号 内 容	A/B/Z相 Z相のみ論理設定可	
	入 力 回 路	フォトカプラ入力／RS422レシーバ設定	
	制 御 容 量	最大10mA・外部入力電源24V使用	
セ ン サ 入 力	信 号 内 容	両端オーバーラン・ニア原点 論理設定可	
	入 力 回 路	フォトカプラ入力	
	制 御 容 量	最大10mA・外部入力電源24V使用	
外 部 入 力	信 号 内 容	外部非常停止	
	入 力 回 路	フォトカプラ入力	
	制 御 容 量	最大10mA・外部入力電源24V使用	
割 り 込 み I / F	割 込 レ ベ ル	IRQ5,10～12,15設定	
	機 能	多重割り込み処理用割り込み要求クリア機能有	
ボ ー ド セ レ ク ト	A12～15とバンク設定で0xc0000～0xffffのアクセス可能		
	0x1000を占有		
電 源	バスロジック電源	DC+ 5V ±5%	1.0A以下
	センサI/F用電源	DC+24V (外部)	0.5A以下
	ドライバ制御用電源	DC+ 5V (外部)	0.2A以下
基 板 外 形 寸 法	160.0×121.92×20.0mm		
質 量	160g		

# PPC-2410 構成図

## システム構成



## 外形図(mm)



CONTROLLER

## ソフトウェア

### 駆動サンプルプログラム

OS	型式	備考
DOS/V	PPC-2410J	サンプルプログラム
Windows3.1	PPC-2410J31	サンプルプログラム・DLL
Windows95/NT	PPC-2410JWIN	サンプルプログラム・DLL