

2017年7月3日

お客様各位



〒135-0007
東京都江東区新大橋1-8-11
三井生命新大橋ビル
TEL 03-3846-3801
FAX 03-3846-3773
E-mail:sales@hivertec.co.jp

株式会社 ハイパーテック 営業部

motionCAT シリーズ 1軸位置決めPモジュール

HM-P100C 生産終了のご案内

拝啓 貴社ますますご清栄のこととお喜び申し上げます。

平素は格別のご厚情を賜り、厚くお礼申し上げます。

弊社製品 motionCAT シリーズ1軸位置決めPモジュール HM-P100C の上位互換機種発売に伴い
製品集約の観点から生産中止、及び、保守を下記のスケジュールにて終了とさせていただきます。

1. 生産中止理由：上位互換機種販売開始に伴う製品集約の為
生産中止製品： HM-P100C (1軸位置決めモジュール Pモジュール)
2. 生産終了時期：2018年7月末日※1 サポート終了時期：2021年6月末日※2
※1 弊社保有の実装部品が無くなり次第、終了時期が早くなる可能性があります
※2 上記理由により、サポート終了時期に関しても早くなる可能性があります
3. 代替製品について
製品名 **HM-C100C (1軸位置決めモジュール Cモジュール)**
製品詳細情報は、弊社HPよりご確認ください <https://hivertec.jp/publics/index/312/>
4. 従来製品との互換性について
コネクタピンアサイン等、ハード的な差異は御座いません。
Pモジュール (HM-P100C) 用のソフトウェアを正しく運用されている場合、そのままPモジュール用のソフトウェアで動作します。
5. ご使用上の注意点
万が一動作中にスタートコマンドを書込んだ場合、Pモジュールでは無視されますが、
Cモジュールでは、プリレジスタへの予約動作となり、意図しない動作になる場合があります。
Cモジュールで追加された機能を使用する場合は、Cモジュール用のライブラリをご使用下さい。

motionCAT 1軸位置決めモジュール、PモジュールとCモジュールの違い

		機能	HM-P100C	HM-C100T
1	基本仕様	最高出力周波数	6.66Mpps	6.66Mpps
2		速度設定レジスタ数	3 (FL、FH、FA (補正用))	3 (FL、FH、FA (補正用))
3		速度設定ステップ数	1~100,000(17bit)	1~100,000(17bit)
4		速度倍率設定範囲	0.1~66.6 倍	0.1~66.6 倍
5		加速レート設定範囲	1~65,535(16bit)	1~65,535(16bit)
6		減速レート設定範囲	1~65,535(16bit)	1~65,535(16bit)
7		位置決めパルス数設定範囲	-134,217,728~+134,217,727(28bit)	-134,217,728~+134,217,727(28bit)
8		減速点設定範囲	0~16,777,215(24bit)	0~16,777,215(24bit)
9	機能	減速点自動設定機能	○	○
10		減速点オフセット設定	○	○
11		現在位置カウンタ	○ (28bit)	○ (28bit)
12		カウンタ数	3	3
13		機械系外部信号入力 (ELS, DLS, OLS)	○	○
14		サーボ I / F (INPOS, SVALM, SVRDY, SVCTRCL, SVON, SVRST)	○	○
15		出力パルスモード選択	○	○
16		エンコーダZ相併用原点復帰	○	○
17		S字加減速制御	○	○
18		S字区間設定	○(1~50,000)	○(1~50,000)
19		F H補正機能	○	○
20		1パルス出力	○	○
21		アイドリングパルス	○ (0~7パルス)	○ (0~7パルス)
22		バルサー入力	○ (ENC入力兼用)	○ (ENC入力兼用)
23		コンパレータ	○ (3回路)	○ (3回路)
24		次動作プリバッファ	×	○ (1段)
25		次動作自動スタート制御	×	○
26		同時スタート/同時停止	○	○
27		原点サーチ, 原点抜け出し	○	○
28		ステッピングモータ脱調検出	○	○
29		疑似動作 (マシンロック)	×	○
30		補間機能(※ 1)	×	○ (直線、円弧但し√2制御まで)
31		連続補間機能(※ 1)	×	○
32		目標位置のオーバーライド	○	○
33		バックラッシュ補正機能	○	○
34		ソフトリミット機能	○	○
35		リングカウント機能	×	○
36		定ピッチ出力	○	○
37		振動抑制機能	○	○
38		カウンタハードクリア	○	○
39		カウンタハードラッチ	○	○
40		指令方向反転	×	○

※ 1. 補間は複数軸で行います