

销售咨询热线：**400-168-2718**
售后服务电话：**0755-26722719-630**

五星服务 成就客户

众为兴已经在全国核心城市建立了多个服务中心，构建了一支技能完善，训练有素的服务团队。
“五星服务”是众为兴推出的运动控制行业领先的服务品牌，致力为客户提供优良的服务，与客户一道成长。



让运动控制更简单

- ★**专业：**技能完善，训练有素的工程及客服团队；
- ★**高效：**以客户为中心的客服流程；
- ★**便捷：**深度覆盖全国重点城市的多个服务中心；
- ★**响应：**快速响应客户的个性化需求；
- ★**定制：**为客户提供系统的行业定制化方案。



深圳众为兴技术股份有限公司

地址：深圳市南山区艺园路马家龙田厦IC产业园5楼
邮编：518052
电话：0755-2672 2719
传真：0755-2609 9262
E-mail: tech@adtechcn.com
Http: //www.adtechcn.com

国际销售与服务支持
(International sales and service support)
Tel: +86 755 2609 9116
E-mail: export@machine-controller.com
Http: //www.machine-controller.com



中国领先的运动控制解决方案提供商



微信公众号

ADT2019001B

产品综合手册



深圳众为兴技术股份有限公司成立于2002年。作为中国领先的运动控制解决方案提供商，众为兴建立了运控事业部、工业机器人事业部、数控系统事业部、直线电机事业部，产品线覆盖了运动控制、伺服驱动、直线电机、机器视觉、工业机器人等众多产品。公司产品广泛应用在工业机器人、印刷包装、金属加工、轻纺家居、电子装备、特种机床等领域，成为运动控制行业应用领域的代表性品牌。

公司在全国多个重点城市设立了联络处及服务中心，并逐步建立面向全球的销售服务网络，产品已远销欧美、中东、东南亚、香港和台湾等 110 个国家和地区。



深圳总部



总部营销中心

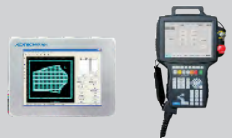


总部培训现场

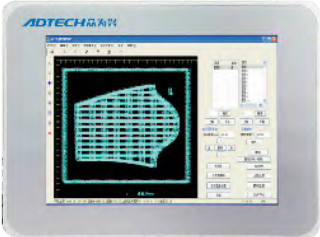


自动化生产线

产品目录

1 人机界面	工业组态屏系列 触摸式显示屏系列 按键式系列 触摸+按键式系列		01	
2 运动控制	脉冲运动控制器 总线运动控制器 普及型运动控制卡 高性能运动控制卡	EtherCAT总线控制卡 总线I/O模块 	03	
3 电机驱动	QX 直线电机驱动器 QX 伺服电机驱动器		27	
4 电机	QXS 系列伺服电机		45	
5 视觉系统	AVS 系列视觉定位系统		49	
6 工业机器人	AR系列 4 轴机器人 FR系列 4 轴机器人 GR系列 4 轴机器人	TR系列 3 轴机器人 CR系列 5 轴机器人 SD系列 6 轴机器人 	57	
7 专用控制系统	3-6 轴点胶控制系统 3-6 轴视觉点胶控制系统 12 轴弹簧机控制系统 数控车床/铣床控制系统	数控雕刻控制系统 6 轴铣床控制系统 SCARA机器人控制系统 冲压机械手控制系统	注塑机械手控制系统 6 轴机器人控制系统 模板机控制系统 	61

人机界面

规格 \ 型号		工业组态屏系列	触摸显示屏系列
		TV1002CM	TV9008CM
产品图片			
产品特性	液晶屏	10.2" TFT	8" TFT
	触摸屏	电阻式	电阻式
	显示颜色	65535真彩	262144真彩
	显示比例	16:9	4:3
	分辨率	1024*600	800*600
	输入电压	DC24V	DC24V
	按键数	/	/
外部接口	显示接口	/	/
	串行接口	COM1(RS232) COM2(RS485) 可扩展(COM3,COM4)	RS422 / 以太网口 (可选)
	以太网口	1	
	USB接口	1主1从	
	CAN接口	可扩展	/
产品规格	机壳材料	工业塑料	工业塑料
	安装方式	嵌入式	嵌入式
	外观尺寸	274*193(mm)	224.4*171.4*33.4(mm)
	开孔尺寸	261*180(mm)	/
	外壳颜色	灰色	深灰色
应用环境	存储温度	-10℃~60℃	-10℃~60℃
	工作温度	0℃~45℃	0℃~45℃
	工作湿度	5%~90%	5%~90%

规格 \ 型号		按键式系列	触摸+按键式系列
		TV5600	ADT-RPB07
产品图片			
产品特性	液晶屏	4.3" TFT	8" FT
	触摸屏	/	电阻式
	显示颜色	65535真彩	262144真彩
	显示比例	4:3	4:3
	分辨率	480*272	800*600
	输入电压	DC5V	DC24V
	按键数	53	45
外部接口	显示接口	/	/
	串行接口	ADT-HMI	RS422 / 以太网口 (可选)
	以太网口	/	
	USB接口	1主1从	
	CAN接口	/	/
产品规格	机壳材料	工业塑料	工业塑料
	安装方式	壁挂式、手持式	壁挂式、手持式
	外观尺寸	298*135*56mm	393*249*74mm
	开孔尺寸	/	/
	外壳颜色	黑色	黑色
应用环境	存储温度	-10℃~60℃	-10℃~60℃
	工作温度	0℃~45℃	0℃~45℃
	工作湿度	5%~90%	5%~90%

运动控制器

类别	脉冲型		EtherCAT系列总线型			
外观						
型号	AMC1600P		AMC1600E-016	AMC1600E-616	AMC1600E-632	AMC1600E-664
轴数	6轴脉冲		16轴纯总线	16轴总线+六轴脉冲	32轴总线+六轴脉冲	64轴总线+六轴脉冲
适配驱动器	众为兴（QXM系列）系列 伺服驱动器		众为兴(QXE总线系列) QHE系列总线步进驱动器			
适配电机	众为兴（QXS系列）伺服电机		众为兴（QXS）系列电机			
适配IO	/		16输入16输出 EtherCAT通讯 ET1616A			
适配人机界面	支持MODNUS通讯组态屏		ADT-RPB07 TV9008 支持MODNUS通讯组态屏			
外部接口	最高脉冲频率	2MHZ	/	2MHZ	2MHZ	2MHZ
	开关量输入	24路通用数字输入 +12路限位信号输入	24路通用数字输入+12路限位信号输入			
	开关量输出	24路数字量输出	24路数字量输出	24路数字量输出	24路数字量输出	24路数字量输出
	USB	1个USB(2.0)	1个USB(2.0)	1个USB(2.0)	1个USB(2.0)	1个USB(2.0)
	RS422	1	1	1	1	1
	RS485	1	1	1	1	1
	网口	1	1个百兆以太网口 +2个EtherCAT网口	1个百兆以太网口 +2个EtherCAT网口	1个百兆以太网口 +2个EtherCAT网口	1个百兆以太网口 +2个EtherCAT网口
	手摇轮	1	1	1	1	1
内存	容量	512MB	512MB	512MB	512MB	512MB
运动控制周期	/	1ms（默认）	1ms（默认）	1ms（默认）	1ms（默认）	1ms（默认）
基本 运动控制 功能	点位	√	√	√	√	√
	空间直线	√	√	√	√	√
	空间圆弧插补	√	√	√	√	√
	电子齿轮	√	√	√	√	√
	电子凸轮	√	√	√	√	√
	探针	√	√	√	√	√
	位置比较输出	√	√	√	√	√
	运动叠加	√	√	√	√	√
	联续轨迹	√	√	√	√	√

运动控制器



AMC1600P
支持6轴脉冲
36路输入 24路输出



AMC1600E-016
IEC61131-3编程
可支持16轴总线



AMC1600E-616
IEC61131-3编程
可支持16轴总线+6轴脉冲



AMC1600E-632
IEC61131-3编程
可支持32轴总线+6轴脉冲



AMC1600E-664
IEC61131-3编程
可支持64轴总线+6轴脉冲

产品特点

- 16/32/64从站节点，6轴脉冲控制
- 36路数字输入，24路数字输出，可扩展512路数字IO
- 指令周期：4节点125us，8节点250us，32节点500us，64节点1ms
- 隔离Ethernet，RS232，RS485
- IEC-61131-3协议通讯，支持PLCOpen，支持LD/IL/FBD/SFC/ST编程语言，支持上位机C/C++/C#/VB.NET/DELPHI/LABVIEW等高级编程语言，支持LUA脚本编程
- 支持直线插补，2D/3D圆弧插补，速度前瞻，多达8组虚拟轴控制
- 电子凸轮，电子齿轮，高速位置比较，高速位置锁存等

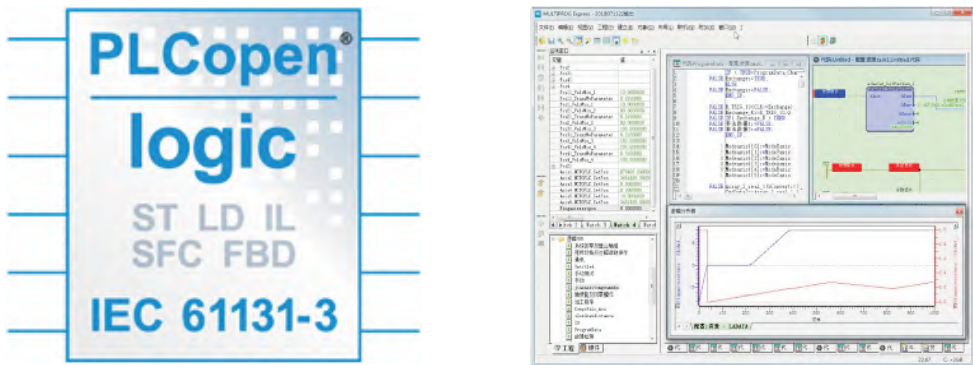


产品规格

型号		AMC1600P	AMC1600E-016	AMC1600E-616/632/664
输入	开关量输入	24路通用数字输入+12路限位信号输入		
	电源	24V	24V	24V
	通用输入最小电流	2mA	2mA	2mA
	通用输入最大电流	8mA	8mA	8mA
	隔离电压	3750V rms	3750V rms	3750V rms
	隔离方式	光耦隔离	光耦隔离	光耦隔离
	隔离方式光耦输入延时	<0.1MS	<0.1MS	<0.1MS
输出	开光量输出	24路数字输出	24路数字输出	24路数字输出
	输出信号类型	漏极开路输出	漏极开路输出	漏极开路输出
	模拟量DA输出	2路	2路	2路
	额定电流	1A（单路最大电流可达2A）		
脉冲	通道	6轴	/	6
	最高频率脉冲	2MHz	/	2MHZ
	输出信号类型	5V差动输出	/	5V差动输出
	编码器反馈	6路AB相、Z相	/	6路AB相 Z相
	输出方式	脉冲+方向	/	脉冲+方向
接口	USB	1个USB(2.0)	1个USB(2.0)	1个USB(2.0)
	RS422	1	1	1
	RS485	1	1	1
	网口	1	1个百兆以太网口+2个EtherCAT网口	1个百兆以太网口+2个EtherCAT网口
	手摇轮	1	1	1
内存	容量	512MB	512MB	512MB
运动控制周期	运动控制周期	250us/500us/1ms(可设置)	250us/500us/1ms(可设置)	250us/500us/1ms(可设置)
	最大轴组数	/	8组	8组

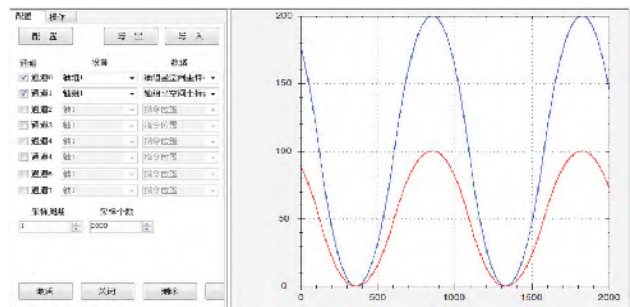
编程特性

- 功能强大的自动化软件 MULTIPROG
MULTIPROG 是一个融合控制器编程、周边设备配置及 EtherCAT 总线配置功能为一体的开发环境，为不同的设备提供统一的操作接口。支持程序设计、程序调试、模拟、运行及后期变更等所有工序。
- IEC61131-3 编程标准
IEC61131-3 标准进行编程，支持IL、FBD、SFC、ST、LD等5种编程语言。提供依照PLCOpen的运动控制指令，包括Part1/2功能和部分Part4功能

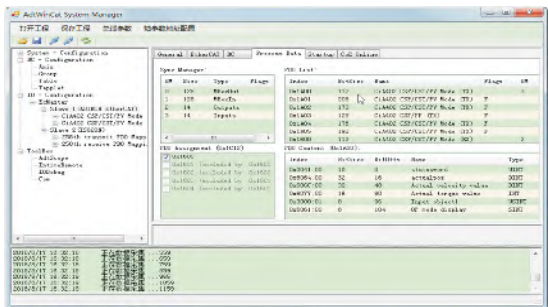


强大的 AdtWinCat 调试工具

示波器功能



EtherCAT主站配置工具



IO调试

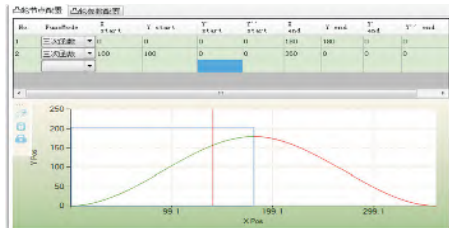


关键性能描述

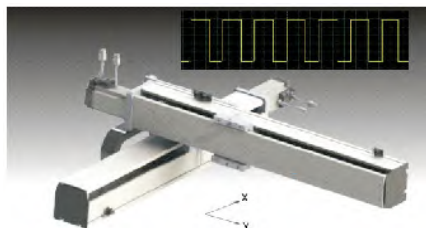
PLCopen Parts1、2、4



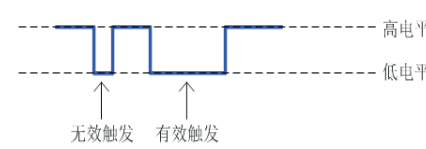
电子凸轮



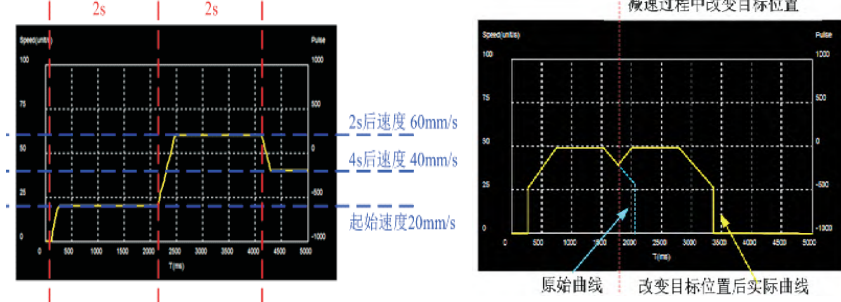
一维、二维位置比较输出



输入滤波



在线变速/在线改变目标位置



AMC1600E 总线控制器应用领域



● 锂电行业



● 包装行业



● 印刷行业



● 3D玻璃热弯机上下料

专用设备



● 扫边机



● 手机玻璃打磨机



● 涂胶设备



● 绕线机



● 三次元上下料



● 螺丝机

自动化产线



● 桁架抛光系统

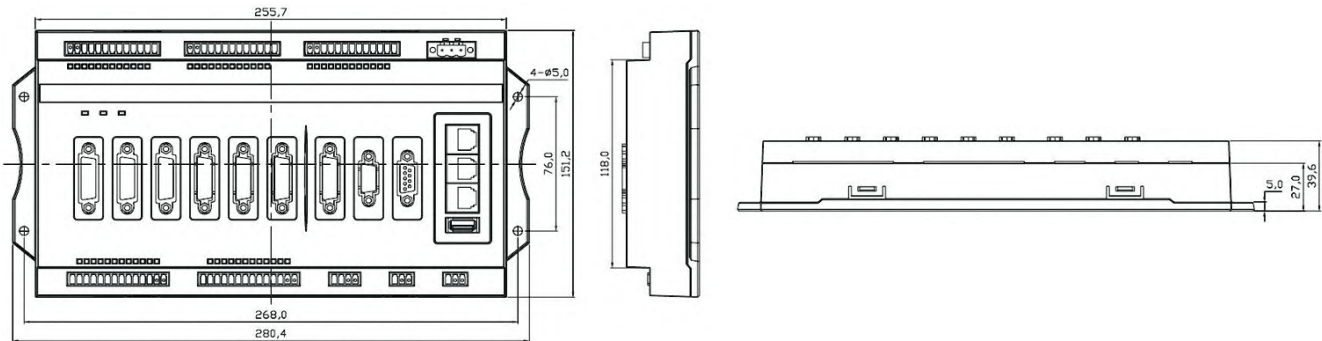


● 笔记本生产线

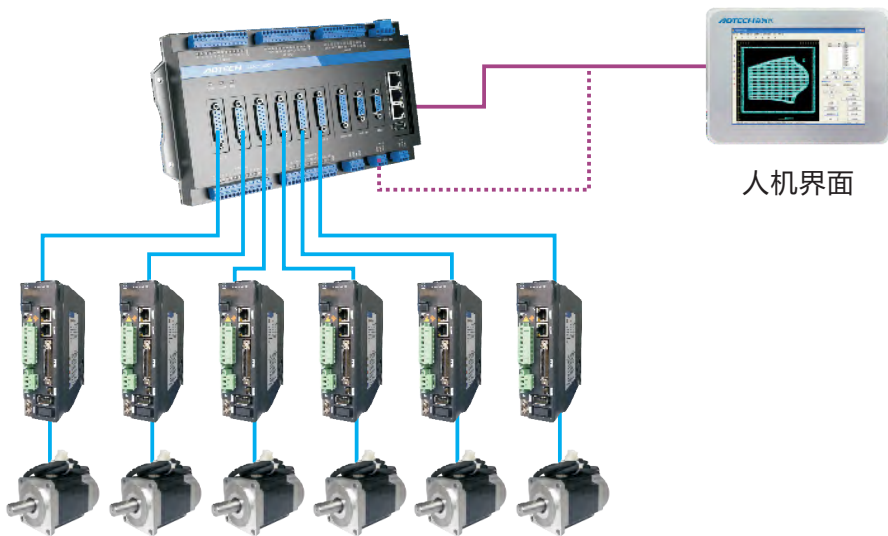


● 眼药水灌装线

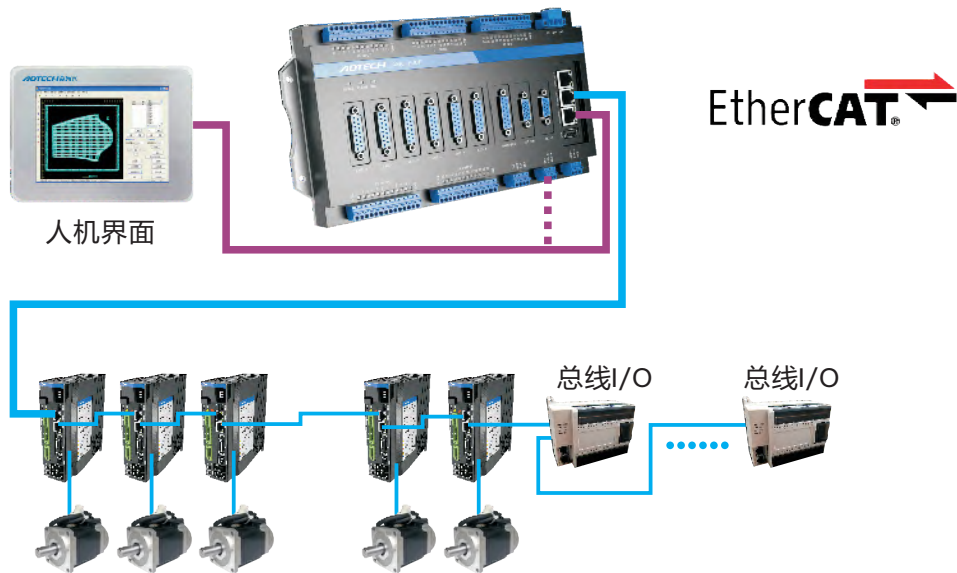
结构安装尺寸（单位：mm）



AMC1600P 接线图



AMC1600E 接线图



EtherCAT 总线 IO 模块

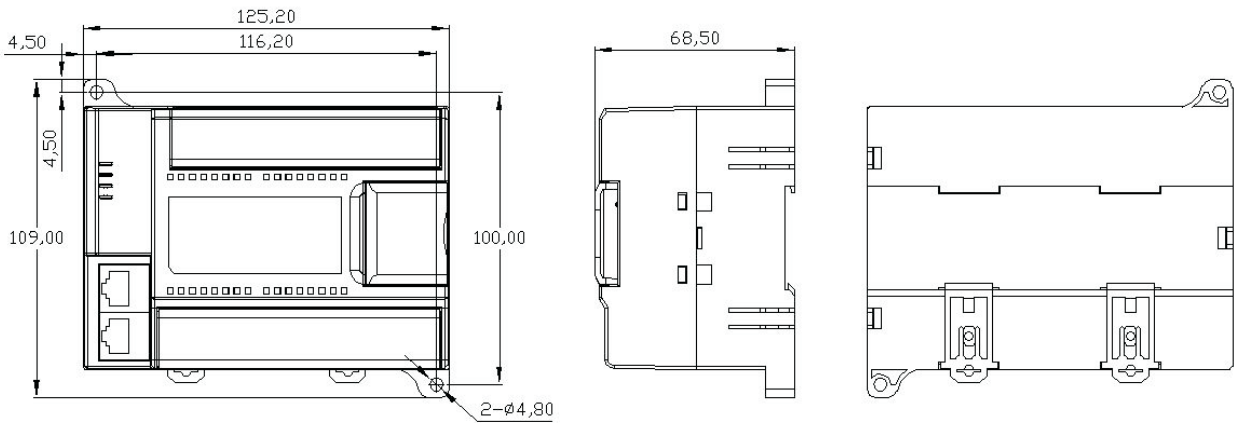


ET1616A
16输入，16输出

产品规格

型号	ET1616A	
数字量输入	电源	24VDC
	输入通道	16
	信号输入类型	光耦输入
	输入电压	0V（低电平有效）24V（高电平有效）
	输入逻辑	可选择有效高电平
	隔离电压	3750V rms
数字量输出	输入电流	7mA-15mA
	输出通道	16
	信号输出类型	漏型
	输出电流	0.8A(TYP) ,1A(MAX)
物料特性	工作温度	-20°C~60°C
	储存温度	-25°C~85°C
	尺寸规格	125.2*109*68.5mm

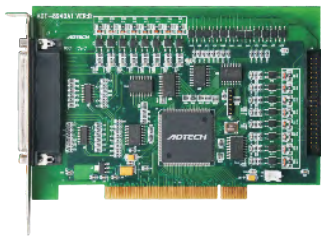
ET1616A 安装尺寸图（单位：mm）



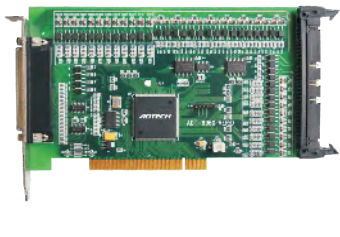
运动控制卡

PCI总线										PCI-E总线	PCI总线							
类型		ADT-8900系列普及型				ADT-8909系列高性能型			ADT-8941	类型		经典系列			RTEX系列	EtherCAT	IO扩展系列	
应用场合		通用点位				高级点位\轨迹运动			通用点位	应用场合		通用点位\轨迹运动			总线	总线	IO扩展	
型号		ADT-8920	ADT-8940	ADT-8960	ADT-8912	ADT-8949	ADT-8969	ADT-8989	ADT-8941	型号		ADT-850	ADT-856	ADT-8948	ADT-6330R	ADT-6320E	ADT-IO3224	ADT-IO7142
外观										外观								
外部接口	轴数	2	4	6	12	4	6	8	4	外部接口	轴数	4	6	4	32	32	0	0
	脉冲频率	2M				5M			2M		脉冲频率	4M			—	—	0	0
	数字输入	24	40	32	68	36	60	48	40		数字输入	32	48	32	16*N	16*N	32	67
	数字输出	12	16	16	24(专用)	32	40	34	16		数字输出	32	32	32	16*N	16*N	24	42
	可配 I/O	0	0	16	0	—	—	—	0		编码器轴	4	6	4	—	—	—	2
	编码器轴	0	4	6	12	4	6	8	4									
速度类型	对称T型	√				√			√	速度类型	对称T型	√			√	√	—	—
	非对称T型	—				√			—		非对称T型	√			√	√	—	—
	S型曲线	√				√			√		S型曲线	√			√	√	—	—
曲线规划	坐标系组	1				2			1	曲线规划	坐标系组	1			2	2	—	—
	缓存指令	2M缓存区				10000段			2M缓存区		缓存指令	1段			10000段	10000段	—	—
运动控制	直线插补	2轴	2~4轴	2~6轴	2~12轴	2~4轴	2~6轴	2~8轴	2~4轴	运动控制	直线插补	√			√	√	—	—
	圆弧插补	√				√			√		圆弧插补	√			√	√	—	—
	连续插补	√				√			√		连续插补	√			√	√	—	—

ADT-8900 系列普及型运动控制卡



ADT-8940（4轴）



ADT-8960（6轴）



ADT-8912（12轴）

特点：●单张卡可支持 2-12 轴伺服或步进 ●直线插补、圆弧插补 ●通用的软件函数接口

类型			ADT-8900系列普及型			
应用场合			通用点位			
型号			ADT-8920	ADT-8940	ADT-8960	ADT-8912
运动控制接口	电机控制	轴数	2轴	4轴	6轴	12轴
		脉冲最高频率	2M			
		编码器轴数	0	4轴	6轴	12轴
		编码器反馈频率	2M			
		手轮	—			
	I/O控制	伺服I/O:ALM、RDY、INP、SVON	√			
		原点HOME、限位LMT	√			
		通用数字输入	24	40	32	68
		数字输出	12	16	16	24（只能接伺服）
		可配置I/O	0	0	16	0
基本运动控制功能	运动类型	回原点运动	√			
		JOG运动	√			
		点位运动	√			
	速度类型	对称T型曲线运动	√			
		S型曲线运动	√			
	曲线规划	运动中变速	√			
		运动中变位置	√			
		坐标系组数	1			
点位运动	基本点位运动	缓存指令数	2M缓存区			
		多轴直线插补	√			
		2 轴圆弧插补	√			
		高速锁存	√			
		点动跟随	√			
		硬件急停	√	√	√	—
		硬件限位	√			

产品配置

产品型号	名称	型号描述	尺寸参数（长x宽x高x数量）
ADT-8940A1	运动控制卡	 ADT-8940A1	160mm×107mm×1
	接线板	 ADT-9162A	136mm×72mm×1
	接线板	 ADT-9137	125mm×87.6mm×1
	数据传输线	 ADT-D62GG	1.5M×1
	扁平线	 DB37	280mm×1
	数据传输线	 ADT-D37GG	1.5M×1
	伺服驱动器(推荐)	众为兴(QXM/QS系列)伺服驱动器	
	推荐电机(推荐)	众为兴(QXS)系列电机	
ADT-8960	运动控制卡	 ADT-8960	193mm×109mm×1
	接线板	 ADT-9162A	136mm×72mm×1
	接线板	 ADT-9162B	136mm×72mm×1
	数据传输线	 ADT-D62GM	1.5M×2
	接线板	 ADT-9164	58mm×101mm×1
	排线	 64P,28AWG	270mm×1
	伺服驱动器(推荐)	众为兴(QXM/QS系列)伺服驱动器	
	电机(推荐)	众为兴(QXS)系列电机	
ADT-8912A1	运动控制卡	 ADT-8912A1	178mm×109mm×1
	接线板	 ADT-8912 F1	310mm×212mm×1
	接线板	 ADT-9178B	136mm×72mm×1
	数据传输线	 ADT-D78GG	1.5M×2
	排线	 50P	30mm×1
	排线	 30P	30mm×1
	伺服驱动器(推荐)	众为兴(QXM/QS系列)伺服驱动器	
	电机(推荐)	众为兴(QXS)系列电机	

应用领域

- ◆ 机器视觉及自动检测设备；
◆ 工业机器人设备；
◆ 生物、医学自动采样设备；
- ◆ 广告行业：数控围字机；
◆ PCB加工等行业；
◆ 包装印刷设备：印刷机、移印机；
- ◆ 3C 制造行业：点胶、AOI、SMT；
◆ 雕刻设备；
◆ 切割设备：钻石切割机、海绵切割机；



ADT-8909 系列高性能运动控制卡



ADT-8949 (4轴)



ADT-8969 (6轴)



ADT-8989 (8轴)

特点：●单张卡可支持 4-8 轴伺服或步进 ●PWM、模拟量控制 ●通用的软件函数接口 ●速度前瞻

类型			ADT-8909系列		
应用场合			高级点位\轨迹运动		
型号			ADT-8949	ADT-8969	ADT-8989
运动控制接口	电机控制	轴数	4	6	8
		脉冲最高频率	5M		
		编码器轴数	4	6	8
		编码器最高反馈频率	4M		
		手轮	—	√	√
	I/O控制	伺服I/O:ALM、RDY、INP、SVON	√		
		原点HOME、限位LMT	√		
		通用数字输入	36	60	48
		通用数字输出	32	40	34
		信号滤波	√		
基本运动控制功能	运动类型	回原点运动	√		
		JOG运动	√		
		点位运动	√		
	速度类型	对称T型曲线运动	√		
		非对称T型曲线运动	√		
		S型曲线运动	√		
		E指数型	√		
		C余弦型	√		
	曲线规划	运动中变速	√		
		运动中变位置	√		
		坐标系组数	2		
		缓存指令数	10000段		

点位运动	基本点位运动	多轴直线插补	√
		2轴圆弧插补	√
		3轴圆弧插补	√
		高速位置比较输出	√
		高速锁存	√
		手轮脉冲跟随	√
		硬件急停	√
		硬件限位	√
		软件限位	√
	高级点位运动	高速锁存	√
		高速位置比较输出	√
		I/O计数	√
轨迹运动	空间轨迹运动	I/O翻转延时	√
		空间圆弧	√
	连续插补	螺旋线	√
		NURBS(样条曲线)插补	√
		连续插补速度平滑	√
		连续插补运动延时	√
		连续插补每段速度可设	√
		主从轴跟随运动、停止	√
	缓存I/O	缓存I/O事件	√
		缓存I/O延时	√
		缓存脉冲发生器	√
辅助功能		脉冲当量设置	√
		DA输出	√
		PWM控制	√
		加密功能	√

软件支持

- 操作系统：DOS、WindowsXP/Win7/Win8/Win10
- 编程环境：C/BC++/VC/VB/C#/C++Builder/Delphi/LabVIEW/EVC
- 开放式 DOS 和 Windows 的应用示例

应用环境

- 操作温度：0 ~ 60 °C
- 储存温度：-20 ~ 80 °C
- 湿度：5 ~ 95% 无凝结

产品配置

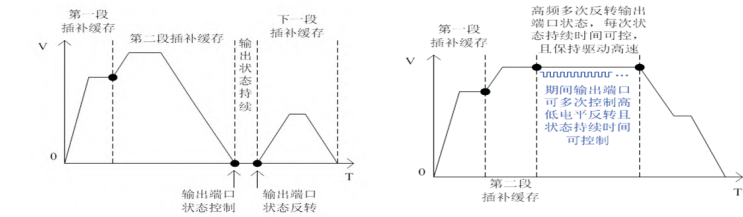
产品型号	名称	型号描述	尺寸参数（长x宽x高x数量）
ADT-8949	运动控制卡	 ADT-8949	178mm×109mm×1
	接线板	 ADT-9192	274mm×160mm×30mm×1
	数据传输线	 ADT-D62GG	1.5M×1
	伺服驱动器(推荐)	众为兴(QXM/QS系列)伺服驱动器	
	推荐电机(推荐)	众为兴(QXS)系列电机	
ADT-8969	运动控制卡	 ADT-8969	178mm×109mm×1
	接线板	 ADT-9170	154mm×248mm×30mm×1
	数据传输线	 ADT-D62GG	1.5M×1
	伺服驱动器(推荐)	众为兴(QXM/QS系列)伺服驱动器	
	推荐电机(推荐)	众为兴(QXS)系列电机	
ADT-8989	运动控制卡	 ADT-8989	178mm×109mm×1
	接线板	 ADT-9180	157mm×258mm×38mm×1
	数据传输线	 ADT-D62GG	1.5M×1
	伺服驱动器(推荐)	众为兴(QXM/QS系列)伺服驱动器	
	推荐电机(推荐)	众为兴(QXS)系列电机	

接线示意图

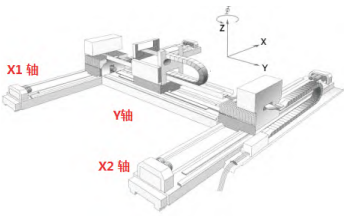


关键性能描述

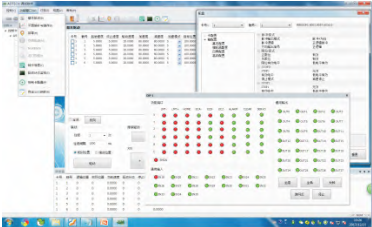
缓存IO事件
广泛应用于点胶、飞拍等工艺的缓存插补过程中硬件级别的IO控制与脉冲输出发生器。



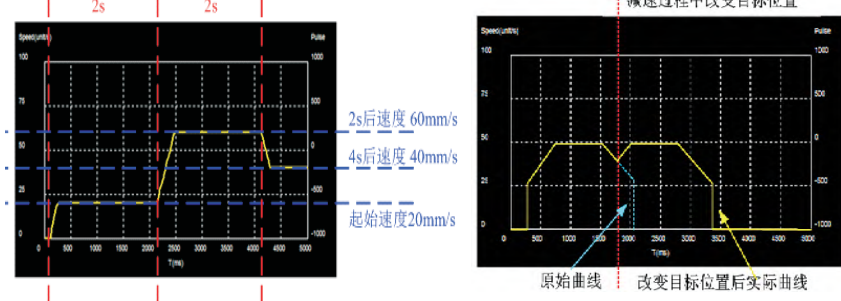
龙门双驱



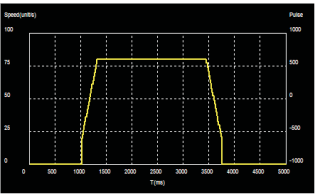
功能强大的ADTMotion调试软件



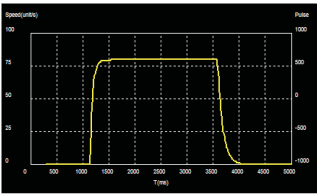
在线变速/在线改变目标位置



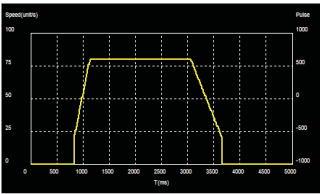
对称T/S型加减速



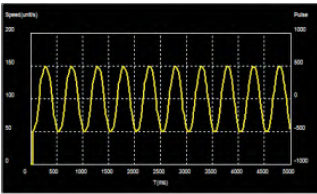
EXP/COS型加减速



非对称T/S型加减速



标准多线段非缓存插补



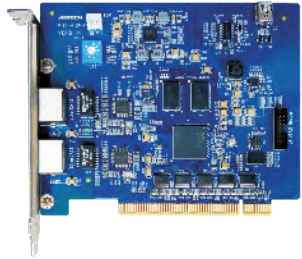
应用领域

- ◆ 机器视觉及自动检测设备；
- ◆ 工业机器人设备；
- ◆ 生物、医学自动采样设备；
- ◆ 广告行业：数控围字机；
- ◆ PCB加工等行业；
- ◆ 包装印刷设备：印刷机、移印机；
- ◆ 3C 制造行业：点胶、AOI、SMT；
- ◆ 雕刻设备；
- ◆ 切割设备：钻石切割机、海绵切割机；



EtherCAT 高性能总线运动控制卡

ADT-6320E



特点：●单卡可支持32个节点，一台PC可以插16张卡 ●多轴直线插补、圆弧插补 ●一维、二维位置比较、位置锁存

类型			EtherCAT总线卡
应用场合			高级点位\轨迹运动
型号			ADT-6320E
运动控制接口	电机控制	轴数	32轴
		通讯周期	250us/500us/1ms(可设置)
		编码器轴数	—
		编码器最高反馈频率	—
		手轮	—
	I/O控制	伺服I/O:ALM、RDY、INP、SVON	√
		原点HOME、限位LMT	√
		通用数字输入	16*N
		通用数字输出	16*N
		信号滤波	√
基本运动控制功能	运动类型	回原点运动	√
		JOG运动	√
		点位运动	√
		对称T型曲线运动	√
	速度类型	非对称T型曲线运动	√
		S型曲线运动	√
		E指数型	√
		C余弦型	√
	曲线规划	运动中变速	√
		运动中变位置	√
		坐标系组数	2
		缓存指令数	一万段

点位运动	基本点位运动	多轴直线插补	√
		2轴圆弧插补	√
		3轴圆弧插补	√
		高速位置比较输出	—
		高速锁存	—
		手轮脉冲跟随	—
		硬件急停	—
		硬件限位	√
		软件限位	√
	高级点位运动	I/O计数	—
		I/O翻转延时	—
		总线I/O扩展	√
轨迹运动	空间轨迹运动	空间圆弧	√
		螺旋线	√
	连续插补	NURBS(样条曲线)插补	√
		连续插补速度平滑	√
		连续插补运动延时	√
		连续插补每段速度可设	√
		主从轴跟随运动、停止	√
		缓存I/O	缓存I/O事件
	缓存I/O延时		—
	缓存脉冲发生器		—
辅助功能	脉冲当量设置	√	
	DA输出	—	
	PWM控制	—	
	加密功能	√	

软件支持

- 操作系统：DOS、WindowsXP/Win7/Win8/Win10
- 编程环境：C/BC++/VC/VB/C#/C++Builder/Delphi/LabVIEW/EVC
- 开放式 DOS 和 Windows 的应用示例

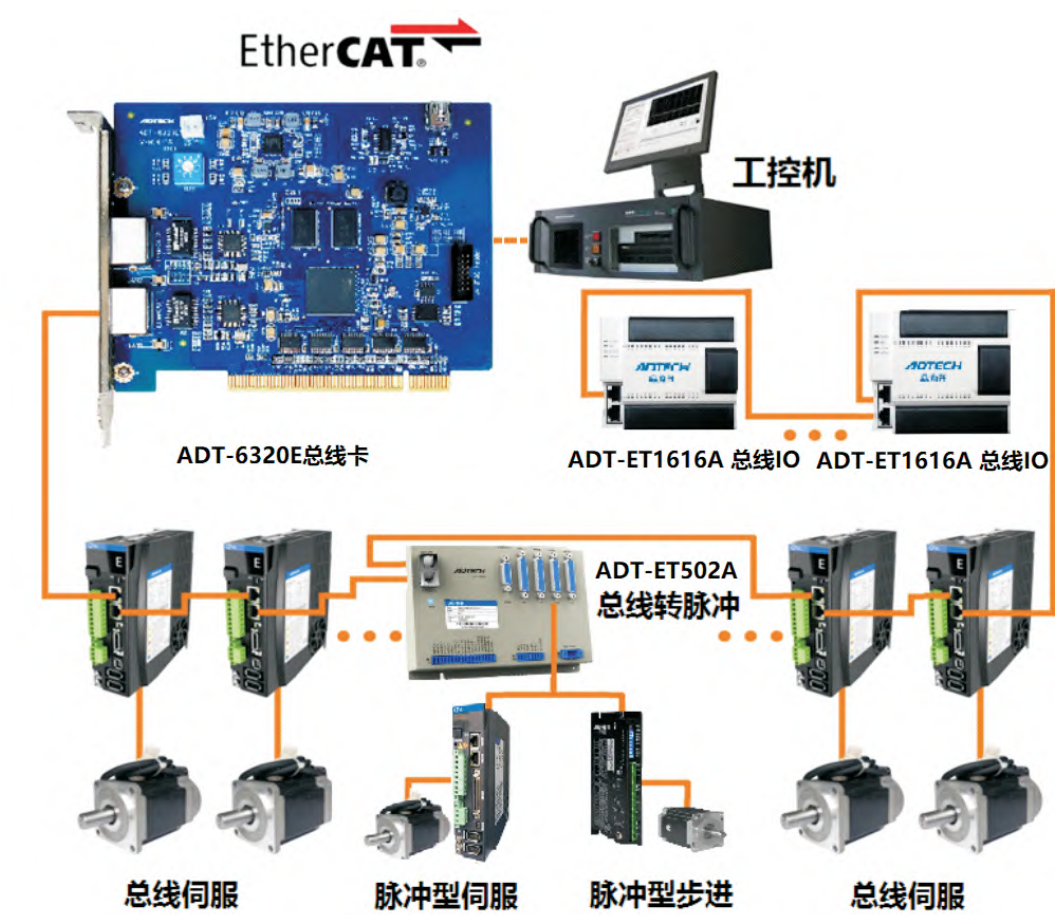
应用环境

- 操作温度：0 ~ 60 °C
- 储存温度：-20 ~ 80 °C
- 湿度：5 ~ 95% 无凝结

产品配置

产品型号	名称	型号描述	尺寸参数（长x宽x高x数量）
ADT-6320E	运动控制卡	ADT-6320E	135mm×110mm
	IO模块(选配)	ADT-ET1616A(16入16出)	142mm×96mm×51mm
	脉冲转接板(选配)	ADT-ET502A(4路脉冲端口)	215mm×155mm
	网线	100BASE-TX	<100M
	伺服驱动器(推荐)	QXE总线伺服驱动器	
	电机(推荐)	众为兴(QXS)系列电机	

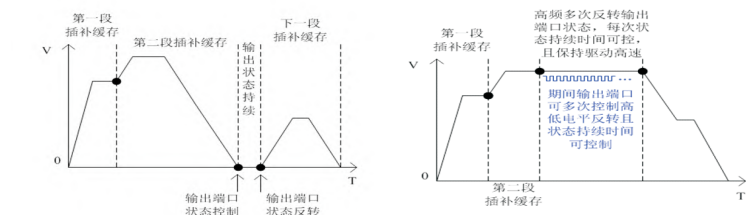
接线示意图



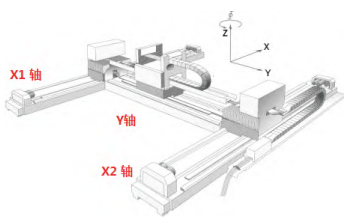
关键性能描述

缓存IO事件

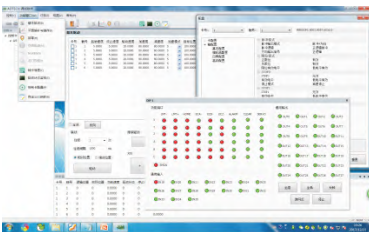
广泛应用于点胶、飞拍等工艺的缓存插补过程中硬件级别的IO控制与脉冲输出发生器。



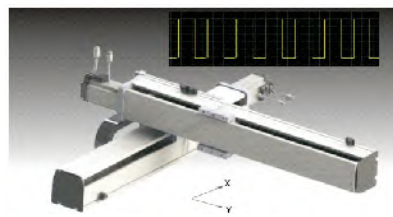
龙门双驱



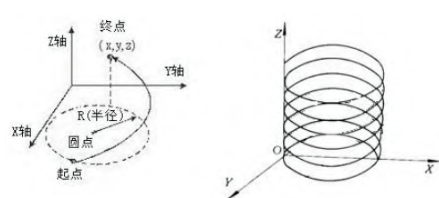
功能强大的ADTMotion调试软件



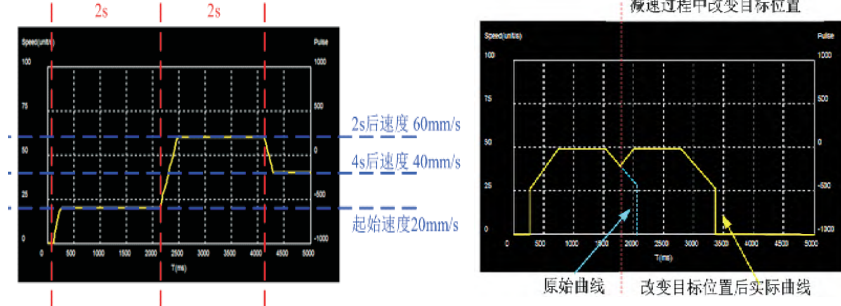
一维、二维位置比较输出



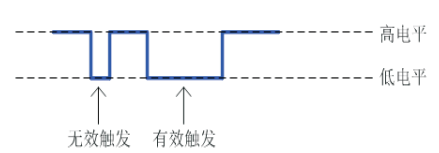
基于平面圆弧的空间螺旋插



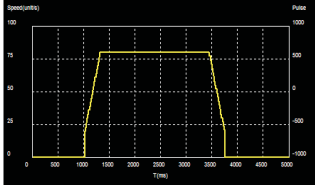
在线变速/在线改变目标位置



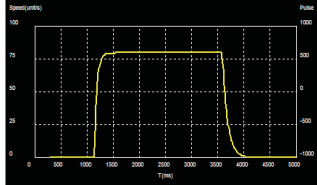
输入滤波



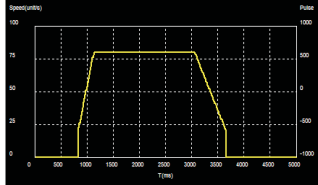
对称T/S型加减速



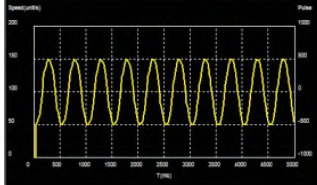
EXP/COS型加减速



非对称T/S型加减速



标准多线段非缓存插补



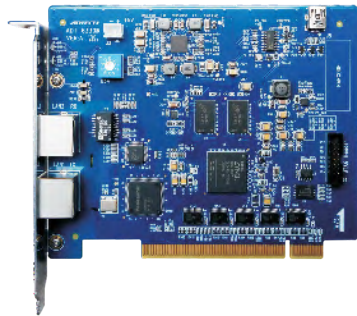
应用领域

- ◆ 机器视觉及自动检测设备；
- ◆ 工业机器人设备；
- ◆ 生物、医学自动采样设备；
- ◆ 广告行业：数控围字机；
- ◆ PCB加工等行业；
- ◆ 包装印刷设备：印刷机、移印机；
- ◆ 3C 制造行业：点胶、AOI、SMT；
- ◆ 雕刻设备；
- ◆ 切割设备：钻石切割机、海绵切割机；



RTEX 高性能总线运动控制卡

ADT-6330R



特点：●单卡可支持32个节点，一台PC可以插16张卡 ●多轴直线插补、圆弧插补 ●一维、二维位置比较、位置锁存

类型			RTEX总线卡
应用场合			高级点位\轨迹运动
型号			ADT-6330R
运动控制接口	电机控制	轴数	32轴
		通讯周期	250us/500us/1ms(可设置)
		编码器轴数	—
		编码器最高反馈频率	—
		手轮	—
	I/O控制	伺服I/O:ALM、RDY、INP、SVON	√
		原点HOME、限位LMT	√
		通用数字输入	16*N
		通用数字输出	16*N
		信号滤波	√
基本运动控制功能	运动类型	回原点运动	√
		JOG运动	√
		点位运动	√
	速度类型	对称T型曲线运动	√
		非对称T型曲线运动	√
		S型曲线运动	√
		E指数型	√
		C余弦型	√
	曲线规划	运动中变速	√
		运动中变位置	√
		坐标系组数	2
		缓存指令数	一万段

点位运动	基本点位运动	多轴直线插补	√
		2轴圆弧插补	√
		3轴圆弧插补	√
		高速位置比较输出	—
		高速锁存	—
		手轮脉冲跟随	—
		硬件急停	—
		硬件限位	√
		软件限位	√
	高级点位运动	I/O计数	—
I/O翻转延时		—	
总线I/O扩展		√	
轨迹运动	轨迹运动	空间圆弧	√
		螺旋线	√
	连续插补	NURBS(样条曲线)插补	√
		连续插补速度平滑	√
		连续插补运动延时	√
		连续插补每段速度可设	√
		主从轴跟随运动、停止	√
		缓存I/O	缓存I/O事件
	缓存I/O延时		—
缓存脉冲发生器	—		
辅助功能	脉冲当量设置	√	
	DA输出	√	
	PWM控制	√	
	加密功能	√	
	速度模式控制	√	
	力矩模式控制	√	

软件支持

- 操作系统：DOS、WindowsXP/Win7/Win8/Win10
- 编程环境：C/BC++/VC/VB/C#/C++Builder/Delphi/LabVIEW/EVC
- 开放式 DOS 和 Windows 的应用示例

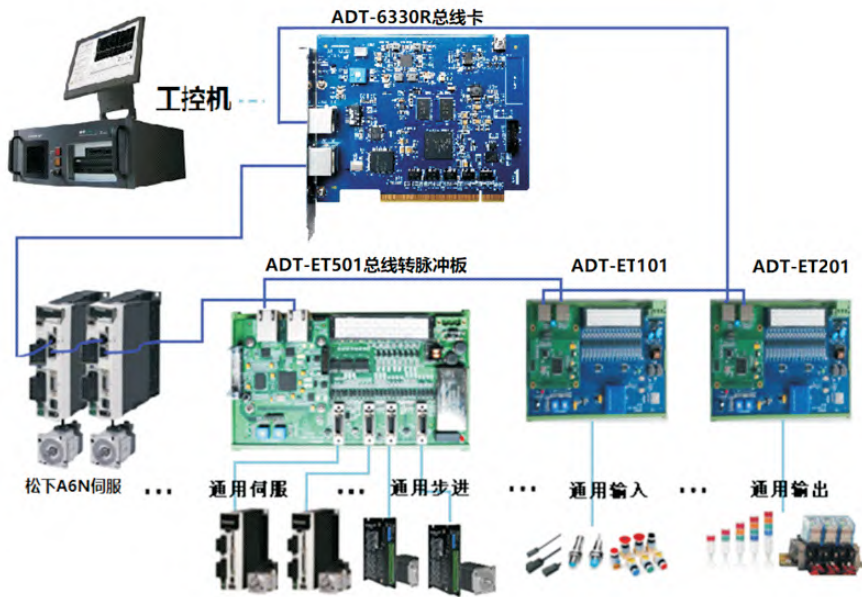
应用环境

- 操作温度：0 ~ 60 °C
- 储存温度：-20 ~ 80 °C
- 湿度：5 ~ 95% 无凝结

产品配置

产品型号	名称	型号描述	尺寸参数（长x宽x高x数量）
ADT-6330R	运动控制卡	 ADT-6330R	135mm×110mm×1
	脉冲转接板(选配)	 ADT-ET501A(4路脉冲端口)	200mm×107mm
	输入模块(选配)	 ADT-ET101(16路输入)	200mm×107mm
	输出模块(选配)	 ADT-ET201(16路输出)	200mm×107mm
	网线(选配)	 CAT6E/CAT7E/CAT8E SFTP	1M/1.5M/2M
	伺服驱动器(推荐)	松下A5N/A6N伺服驱动器	
	电机(推荐)	松下A5N/A6N系列电机	

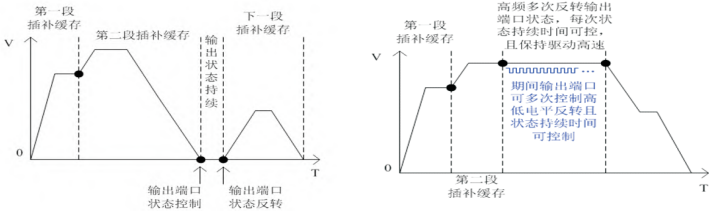
接线示意图



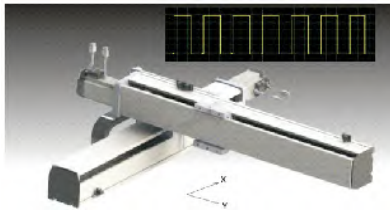
关键性能描述

缓存IO事件

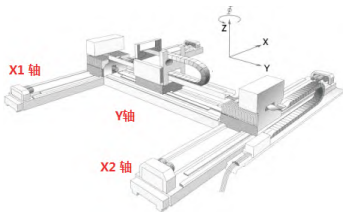
广泛应用于点胶、飞拍等工艺的缓存插补过程中硬件级别的IO控制与脉冲输出发生器。



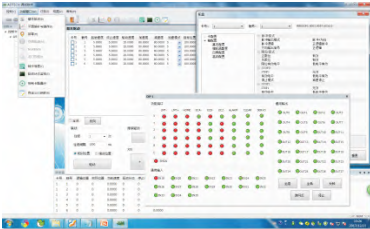
一维、二维位置比较输出



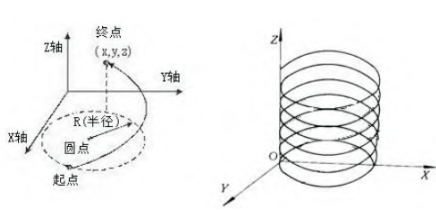
龙门双驱



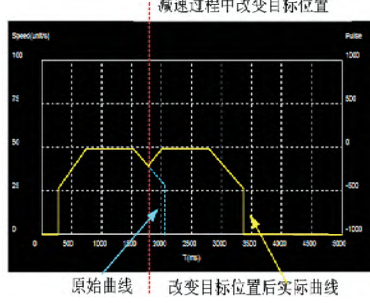
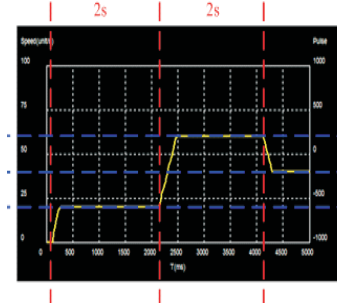
功能强大的ADTMotion调试软件



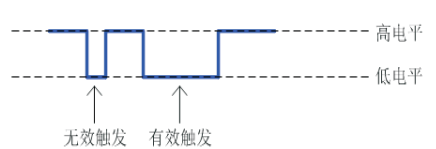
基于平面圆弧的空间螺旋插



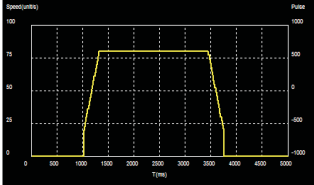
在线变速/在线改变目标位置



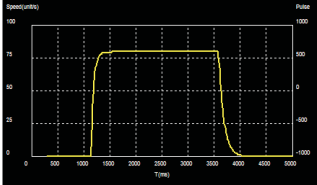
输入滤波



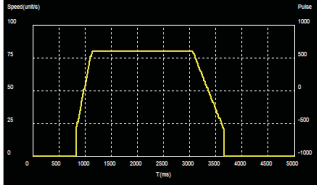
对称T/S型加减速



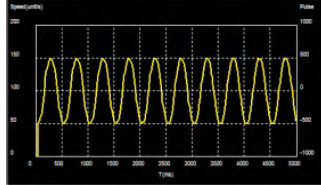
EXP/COS型加减速



非对称T/S型加减速



标准多线段非缓存插补

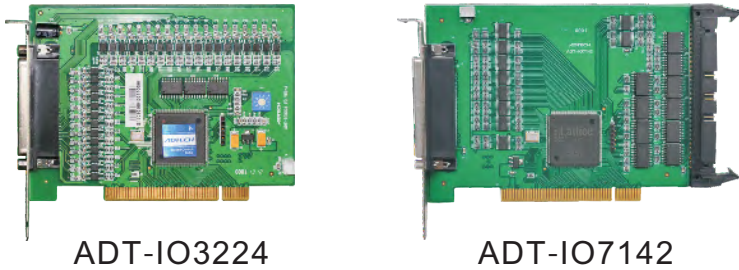


应用领域

- ◆ 机器视觉及自动检测设备；
- ◆ 工业机器人设备；
- ◆ 生物、医学自动采样设备；
- ◆ 广告行业：数控围字机；
- ◆ PCB加工等行业；
- ◆ 包装印刷设备：印刷机、移印机；
- ◆ 3C 制造行业：点胶、AOI、SMT；
- ◆ 雕刻设备；
- ◆ 切割设备：钻石切割机、海绵切割机；



IO 控制卡



特点：●输出点驱动电流可达2A ●简捷易用的软件函数接口

产品型号	ADT-IO3224	ADT-IO7142
数字输入	32	67
数字输出	24	42
基本功能	大电流设计，单路可达1A	大电流设计，单路可达1A 2路AB相编码器接口

软件支持

- 操作系统：DOS、WindowsXP/Win7/Win8/Win10
- 编程环境：C/BC++/VC/VB/C#/C++Builder/Delphi/LabVIEW/EVC
- 开放式DOS和Windows的应用示例

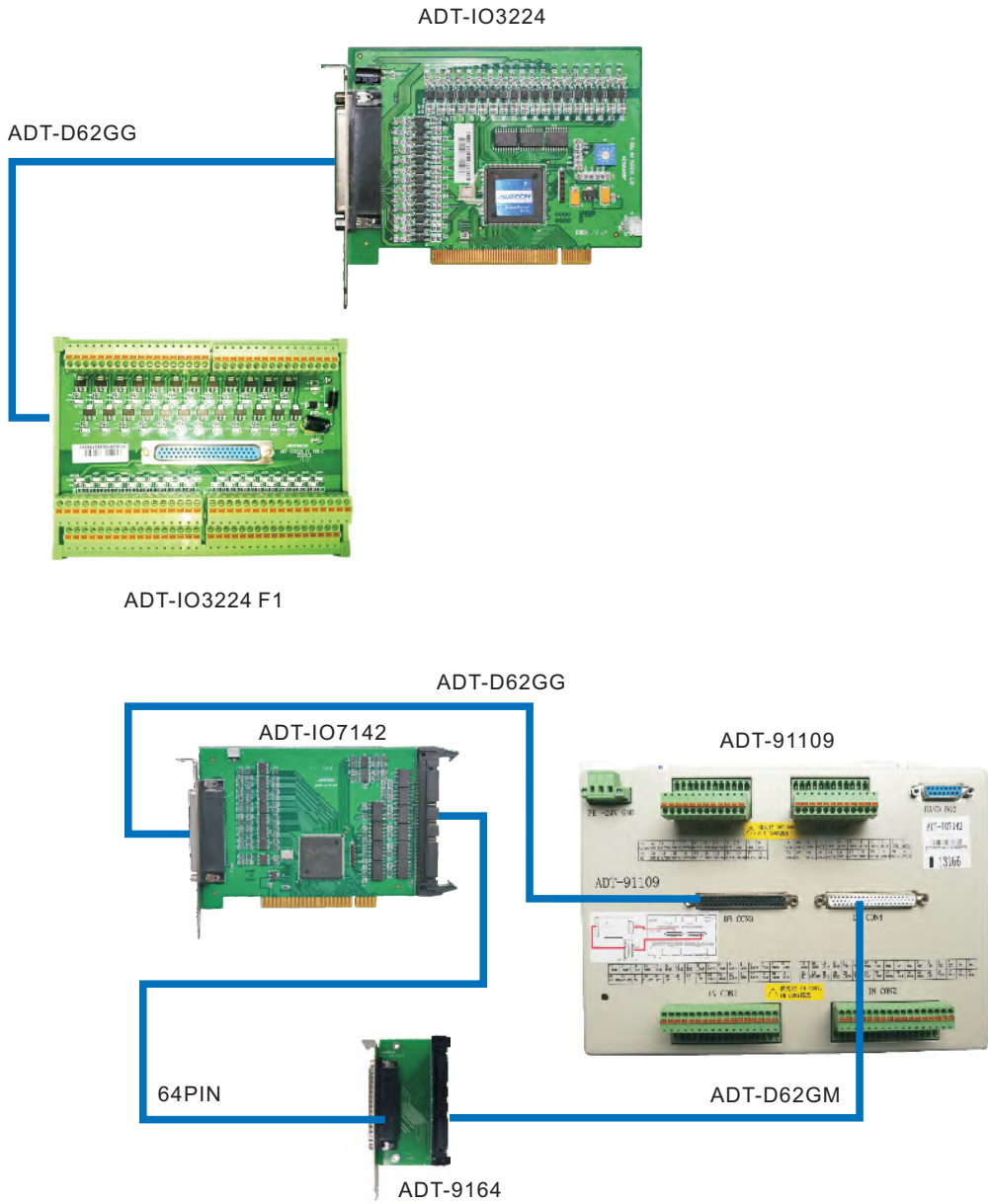
应用环境

- 操作温度：0 ~ 60 °C
- 储存温度：-20 ~ 80 °C
- 湿度：5 ~ 95% 无凝结

产品配置

产品型号	名称	型号描述	尺寸参数（长x宽x高x数量）
ADT-IO3224	IO扩展卡	 ADT-IO3224	110mm×145mm×1
	接线板	 ADT-IO3224 F1	107.5mm×130mm×26mm×1
	数据传输线	 ADT-D62GG	1.5M×1
ADT-IO7142	IO扩展卡	 ADT-IO7142	178mm×109mm×1
	接线板	 ADT-91109	192mm×252mm×30mm×1
	接线板	 ADT-9164	58mm×101mm×1
	数据传输线	 ADT-D62GG	1.5M×1
	数据传输线	 ADT-D62GM	1.5M×1
	排线	 64PIN	270MM*1

接线示意图



应用领域

- ◆ 机器视觉及自动检测设备；
- ◆ 工业机器人设备；
- ◆ 生物、医学自动采样设备；
- ◆ 广告行业：数控围字机；
- ◆ PCB加工等行业；
- ◆ 包装印刷设备：印刷机、移印机；
- ◆ 3C 制造行业：点胶、AOI、SMT；
- ◆ 雕刻设备；
- ◆ 切割设备：钻石切割机、海绵切割机；



QX 系列直线电机驱动器



2.89KHz
速度响应频率

龙门同步

多频振动抑制

≥0.6Hz 20Hz
高/低频共振抑制

螺距补偿

自动参数整定

原点复归机能

Input Shaping
抑制末端抖动

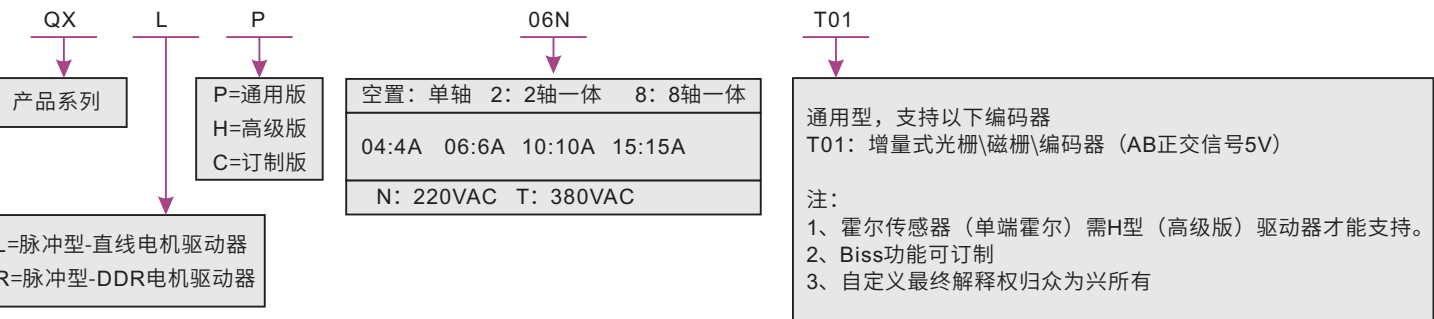
1 2 3 ... 64
内部多点位控制

RS485
Modbus

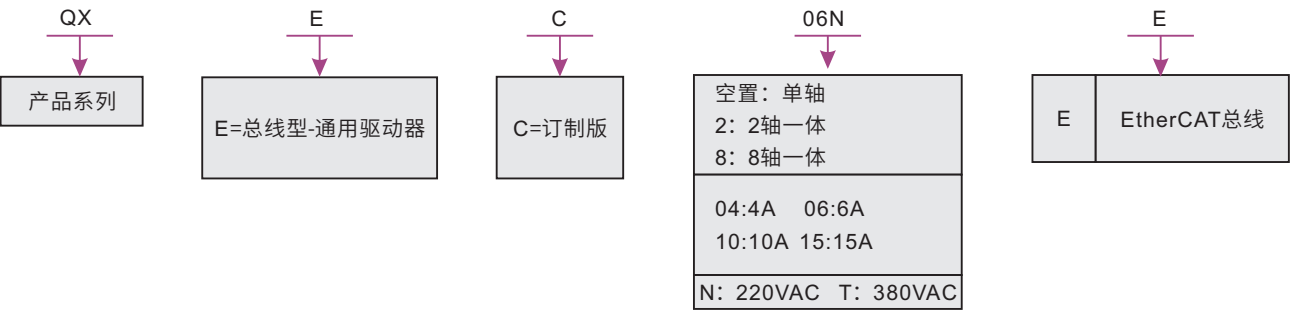
多功能实时监视

故障智能诊断

QX 系列直线电机驱动器命名规则



QX 系列总线伺服命名规则



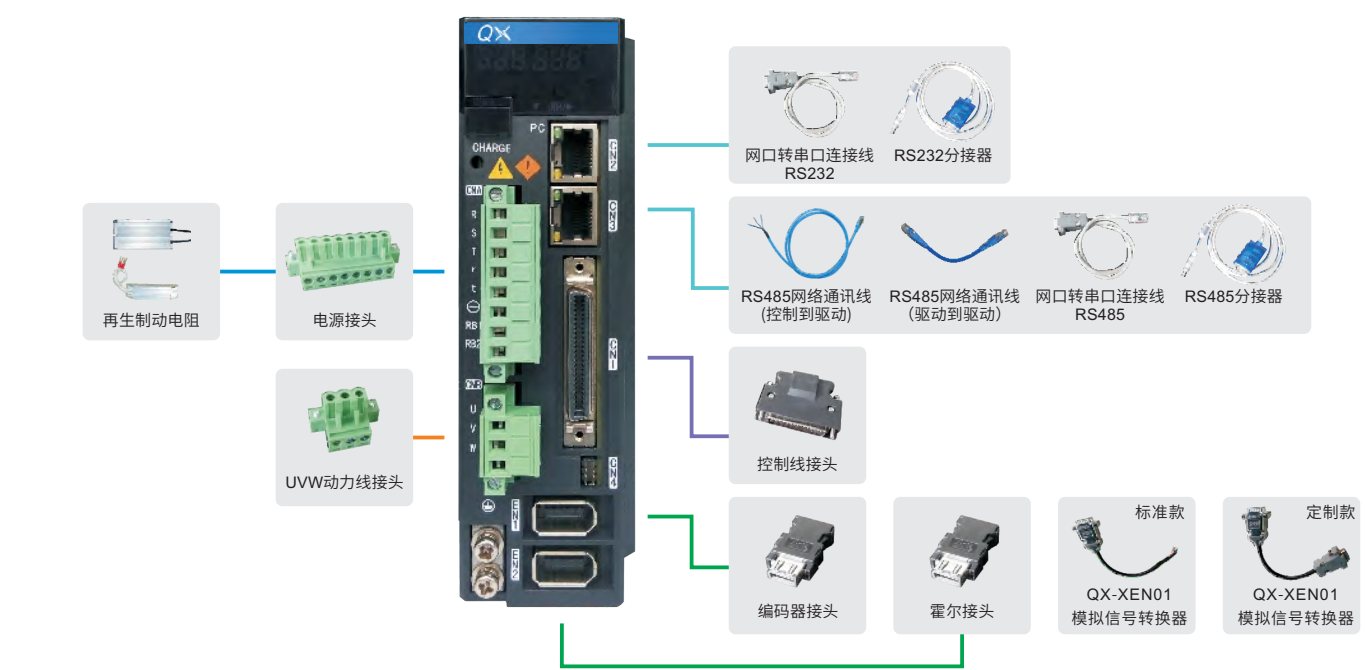
QXL 直线电机驱动器-选型表

QXL脉冲型		QXE总线型		适配电机	适配电机编码器
P型	H型	P型	H型		
基本功能	单端霍尔、485通讯、模拟量输入、IDE 定位补偿等	基本功能	单端霍尔，IDE、定位补偿		ABZ数字输出 光栅/磁栅
QXLP04NT01-B	QXLH04NT01-B	QXEC04NE	QXEC04NE-H	各类直线电机，持续输出电流4A	
QXLP06NT01-B	QXLH06NT01-B	QXEC06NE	QXEC06NE-H	各类直线电机，持续输出电流6A	
QXLP10NT01-B	QXLH10NT01-B	QXEC10NE	QXEC10NE-H	各类直线电机，持续输出电流10A	
QXLP15NT01-B	QXLH15NT01-B	QXEC15NE	QXEC15NE-H	各类直线电机，持续输出电流15A	

QXR DDR电机驱动器-选型表

QXR脉冲型		QXE总线型		适配电机	适配电机编码器
P型	H型	P型	H型		
基本功能	单端霍尔、485通讯、模拟量输入、IDE 定位补偿等	基本功能	单端霍尔，IDE、定位补偿		ABZ数字输出 光栅/磁栅
QXRP04NT01-B	QXRH04NT01-B	QXEC04NE	QXEC04NE-H	各类DDR，持续输出电流4A。	
QXRP06NT01-B	QXRH06NT01-B	QXEC06NE	QXEC06NE-H	各类DDR，持续输出电流6A。	
QXRP10NT01-B	QXRH10NT01-B	QXEC10NE	QXEC10NE-H	各类DDR，持续输出电流10A。	
QXRP15NT01-B	QXRH15NT01-B	QXEC15NE	QXEC15NE-H	各类DDR，持续输出电流15A。	

QXL/R 伺服（脉冲型）产品配件说明



QXL/R 伺服（脉冲型）配件清单列表

分类	名称	编码	规格	对应端口	配件图
插头类	编码器接头	E59A2110001	SM-10P，10位， 双层，分体式	EN1	
	霍尔接头	E59A2110001	SM-10P，10位， 双层，分体式	EN2	
	电源接头	E5901208102	2EDGKM-5.08-08P， 8位，单层，弯脚，绿色	CNA	
	控制线接头	E63AG502101	MY11-50T，公头，50针， 半金，脚间距：1.27mm	CN1	
	UVW动力线接头	E5901203103	3位，单层，母头，脚间距5.08 (带螺纹母头)，直脚，绿色	CNB	
QX PC Suite 调试软件调试 线	RS232分接器	L1315200002	UT-880，1M	CN2、CN3	
	网口转串口连接线 (RS232)	L011029M8P2	0.5M	CN2、CN3	
RS485与PC 通讯线	RS485分接器	L1315200001	UT-890，1M	CN2、CN3	
	网口转串口连接线 (RS485)	L01011019	0.5M	CN2、CN3	
RS485 通讯线	RS485网络通讯线 (控制到驱动)	L08011011	1.5M	CN2、CN3	
	RS485网络通讯线 (驱动到驱动)		0.2M	CN2、CN3	
信号转换板	QX-XEN01	802012001	32细分，64细分，256细分， 1024细分。Biss通讯协议		
其他	再生制动电阻	按需选型			

QXL/R 伺服（脉冲型）产品规格表

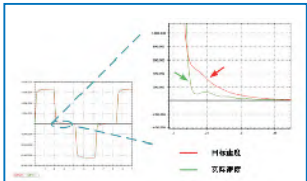
项目			规格	P型	H型	C型	
基 本 规 格	控制方式		IGBT PWM控制 正弦波电流驱动	●	●	●	
	主电源 (线电压)	常规功率驱动器	AC220V（1Φ或者3Φ）				
		大功率驱动器	AC380V（3Φ）				
通 用 规 格	位置控制	指令控制方式	外部脉冲或内部命令	●	●	●	
		外部指令脉冲类型	PD、CW+CCW、AB				
		电子齿轮比	$\frac{1}{65536} \leq \text{电子齿轮比} < 256$				
	速度 或 转矩控制	指令控制方式	外部模拟电压命令	—	●	○	
		输入电压范围	-12~12V				
		输入阻抗	约10kΩ				
功 能 表	数字按键板及操作		6 位数码显示管，4 个功能操作键	●	●	○	
	RS485通信		Modbus 通信协议	—	●	○	
	I/O		输入 10，输出 8	●	●	●	
	RS232通信		RS232 串口直接通信	●	●	○	
	霍尔元件连接		可连接带霍尔元件的直线电机	—	●	○	
	螺距补偿		实时弥补机械系统的螺距误差	—	●	○	
	内部多段位置		可通过I/O切换驱动器内部设定多段位置	●	●	○	
	振动抑制			机械系统共振抑制	●	●	○
				运动末端振动抑制	—	●	○
	可编程		编译指定命令实现运动控制	—	●	○	
	增益切换		可执行 5 级增益切换	●	●	○	
	原点复归机能		自动运行至设备原点	—	●	○	
	定位完成判断		0~5000Pulse	●	●	○	
	前馈增益补偿		速度前馈、加速度前馈	●	●	○	
	正/反限位		软、硬件皆可实现	●	●	○	
再生处理		外接再生制动电阻	●	●	○		
保护功能		过电流、过电压、再生故障、编码器异常等报警	●	●	○		

“●”表示该功能项已选定 “○”表示该功能项可选 “—”表示该功能项无

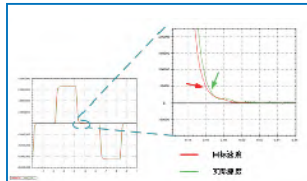
QX 系列伺服电机驱动器

国际伺服技术

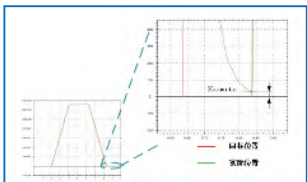
采用新一代控制算法，更快、更稳、更准



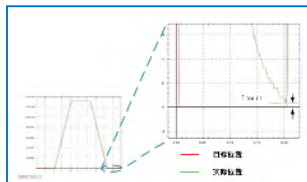
传统PI 速度跟随曲线



新算法 速度跟随曲线



传统PI 位置跟随曲线



新算法 位置跟随曲线



五对极



日本尼康编码器



高速、高响应、高精度定位

响应频率：2.89KHz 24位增量、绝对值编码器 0~2ms整定时间

24bit
支持
高精度编码器

2.89KHz
速度响应频率

0~2ms
整定时间

1024细分
biss协议编码器

振动抑制

6个陷波滤波器、多频抑制、低频抑制

6
↑
限位滤波器

多频振动抑制

≥0.6Hz 20Hz
高/低频共振抑制

Input Shaping
抑制末端抖动

总线通讯

RS485 Modbus、EtherCAT

RS485
Modbus

EtherCAT

内置PLC功能

I/O 10入9出；

内置PLC功能

10/9
I/O

其它功能

自整定，全闭环，电子凸轮，电子齿轮，龙门同步，螺距补偿，故障自诊断，捕捉比较等

自动参数整定

全闭环

电子凸轮

龙门同步

螺距补偿

故障智能诊断

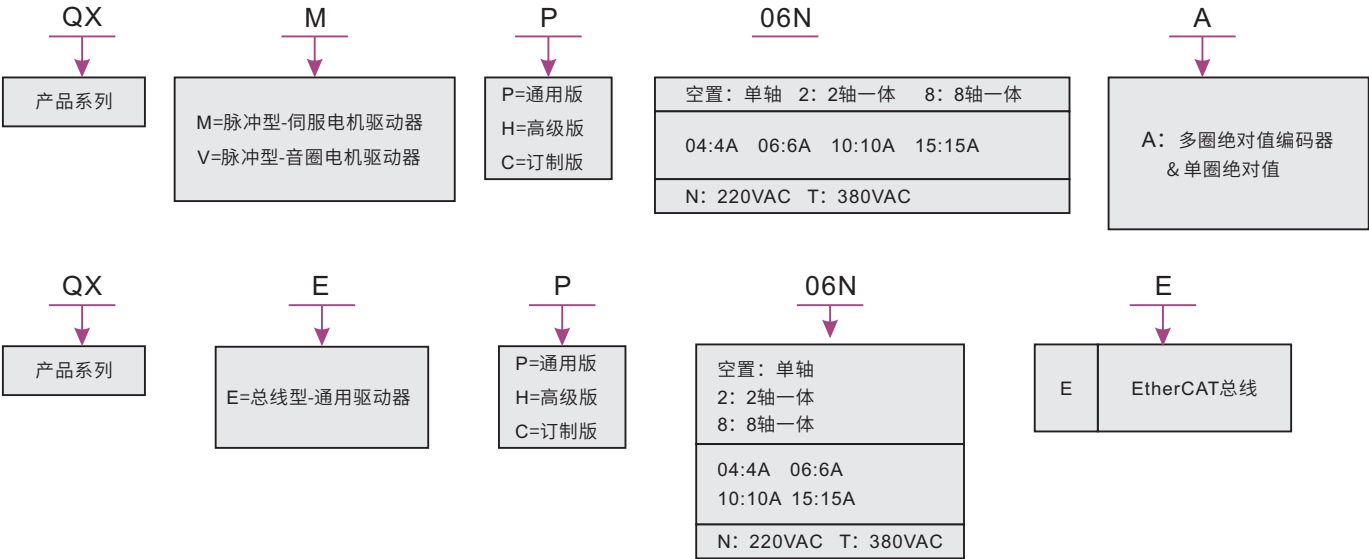
多功能实时监视

编程操作

内部多点位控制

原点回归机能

QX 系列命名规则



QXM 系列伺服驱动器-伺服电机选型表

适配驱动器	电机型号	编码器	额定功率 (W)	额定扭矩 (N.m)	最大扭矩 (N.m)	额定电流 (A)	最大电流 (A)	额定转速 (r/min)	最高转速 (r/min)	转子惯量 (10 ⁻⁴ kg.m ²)
QXMP01NA-B QXMH01NA-B	QXSS-04010EA011	A:24bit多圈	100	0.32	0.95	1.2	3.6	3000	6000	0.045
	QXSS-04010EA011									
	QXSS-04010EB011	B:17bit单圈								
	QXSS-04010EB011									
QXMP04NA-B QXMH04NA-B	QXSS-06020EA011	A:24bit多圈	200	0.64	1.92	2.1	6.3	3000	6000	011:0.15 111:0.17
	QXSS-06020EA111									
	QXSS-06020EB011	B:17bit单圈								
	QXSS-06020EB111									
	QXSH-06020EA011	A:24bit多圈								011:0.54 111:0.56
	QXSH-06020EA111									
	QXSH-06020EB011	B:17bit单圈								
	QXSH-06020EB111									
	QXSH2-06020EA011	A:24bit多圈	200	0.64	1.92	1.7	5.6	3000	6000	011:0.26 111:0.3
	QXSH2-06020EA111									
	QXSH2-06020EB011	B:17bit单圈								
	QXSH2-06020EB111									
	QXSS-06040EA111	A:24bit多圈	400	1.27	3.82	3.2	9.6	3000	6000	011:0.27 111:0.29
	QXSS-06040EA011									
	QXSS-06040EB011	B:17bit单圈								
	QXSS-06040EB111									
	QXSH-06040EA011	A:24bit多圈								011:0.66 111:0.68
	QXSH-06040EA111									
	QXSH-06040EB011	B:17bit单圈								
	QXSH-06040EB111									
QXMP06NA-B QXMH06NA-B	QXSH2-06040EA011	A:24bit多圈	400	1.27	3.82	2.5	8.4	3000	6000	011:0.52 111:0.62
	QXSH2-06040EA111									
	QXSH2-06040EB011	B:17bit单圈								
	QXSH2-06040EB111									
	QXSS-08075EA011	A:24bit多圈	750	2.39	7.2	4.8	13.4	3000	6000	011:0.9 111:1.0
	QXSS-08075EA111									
	QXSS-08075EB011	B:17bit单圈								
	QXSS-08075EB111									
	QXSH-08075EA011	A:24bit多圈								011:1.4 111:1.5
	QXSH-08075EA111									
	QXSH-08075EB011	B:17bit单圈								
	QXSH-08075EB111									

QXM 系列伺服驱动器-伺服电机选型表

适配驱动器	电机型号	编码器	额定功率 (W)	额定扭矩 (N.m)	最大扭矩 (N.m)	额定电流 (A)	最大电流 (A)	额定转速 (r/min)	最高转速 (r/min)	转子惯量 (10 ⁻⁴ kg.m ²)
QXMP06NA-B QXMH06NA-B	QXSS-08075CA011	A:24bit多圈	750	3.5	9.5	5	13.5	2000	3500	1.2
	QXSS-08075CA111									
	QXSS-08075CB011	B:17bit单圈								
	QXSS-08075CB111									
	QXSH2-08075EA011	A:24bit多圈	750	2.39	7.17	4.5	14.9	3000	6000	011:1.67 111:1.97
	QXSH2-08075EA111									
	QXSH2-08075EB011	B:17bit单圈								
	QXSH2-08075EB111									
	QXSS-08100EA011	A:24bit多圈	1000	3.18	9.54	4.9	14.7	3000	4500	011:1.2 111:1.3
	QXSS-08100EA111									
	QXSS-08100EB011	B:17bit单圈								
	QXSS-08100EB111									
	QXSH-08100EA011	A:24bit多圈								011:2.38 111:2.48
	QXSH-08100EA111									
	QXSH-08100EB011	B:17bit单圈								
	QXSH-08100EB111									
	QXSH-13085BA011	A:24bit多圈	850	5.39	14.3	7	19	1500	3000	011:13.9 111:15.9
	QXSH-13085BA111									
	QXSH-13085BB011	B:17bit单圈								
	QXSH-13085BB111									
	QXSM-13100CA011	A:24bit多圈	1000	4.77	14.3	6	18	2000	3000	011:4.6 111:6.6
	QXSM-13100CA111									
	QXSM-13100CB011	B:17bit单圈								
	QXSM-13100CB111									
QXSH-13100CA011	A:24bit多圈	4.77		14.3	6	18	2000	3000	011:13.9 111:15.9	
QXSH-13100CA111										
QXSH-13100CB011	B:17bit单圈									
QXSH-13100CB111										
QXMP10NA-B QXMH10NA-B	QXSH-13130BA011	A:24bit多圈	1300	8.6	21.5	7.6	19	1500	2500	011:20 111:22
	QXSH-13130BA111									
	QXSH-13130BB011	B:17bit单圈								
	QXSH-13130BB111									
	QXSM-13150CA011	A:24bit多圈	1500	7.16	21.5	8.2	24.6	2000	3000	011:6.7 111:8.7
	QXSM-13150CA111									
	QXSM-13150CB011	B:17bit单圈								
	QXSM-13150CB111									
	QXSH-13150CA011	A:24bit多圈								
	QXSH-13150CA111									
QXSH-13150CB011	B:17bit单圈									
QXSH-13150CB111										
QXMP15NA-B QXMH15NA-B	QXSM-13200CA011	A:24bit多圈	2000	9.55	28.6	10.5	31.5	2000	3000	011:8.7 111:10.7
	QXSM-13200CA111									
	QXSM-13200CB011	B:17bit单圈								
	QXSM-13200CB111									
	QXSH-18300BA011	A:24bit多圈	3000	19.1	38	11	36.5	1500	2000	011:49.8 111:61.8
	QXSH-18300BA111									
	MRMK-18300BB011	B:17bit单圈								
	MRMK-18300BB111		3800	14.3	30	14	30	2000	3000	011:15.1 111:17.1
	QXSH-13380CA011	A:24bit多圈								
	QXSH-13380CA111									
QXSH-13380CB011	B:17bit单圈									
QXSH-13380CB111										

QXE 系列伺服驱动器-伺服电机选型表

适配驱动器	电机型号	编码器	额定功率 (W)	额定扭矩 (N.m)	最大扭矩 (N.m)	额定电流 (A)	最大电流 (A)	额定转速 (r/min)	最高转速 (r/min)	转子惯量 (10 ⁻⁴ *kg.m ²)	
QXEP01NE QXEH01NE	QXSS-04010EA011	A:24bit多圈	100	0.32	0.95	1.2	3.6	3000	6000	0.045	
	QXSS-04010EA011										
	QXSS-04010EB011	B:17bit单圈									
	QXSS-04010EB011										
QXEP04NE QXEH04NE	QXSS-06020EA011	A:24bit多圈	200	0.64	1.92	2.1	6.3	3000	6000	011:0.15 111:0.17	
	QXSS-06020EA111										
	QXSS-06020EB011	B:17bit单圈									
	QXSS-06020EB111										
	QXSH-06020EA011	A:24bit多圈								011:0.54 111:0.56	
	QXSH-06020EA111										
	QXSH-06020EB011	B:17bit单圈									
	QXSH-06020EB111										
	QXSH2-06020EA011	A:24bit多圈	200	0.64	1.92	1.7	5.6	3000	6000	011:0.26 111:0.3	
	QXSH2-06020EA111										
	QXSH2-06020EB011	B:17bit单圈									
	QXSH2-06020EB111										
	QXSS-06040EA111	A:24bit多圈	400	1.27	3.82	3.2	9.6	3000	6000	011:0.27 111:0.29	
	QXSS-06040EA011										
	QXSS-06040EB011	B:17bit单圈									
	QXSS-06040EB111										
	QXSH-06040EA011	A:24bit多圈								011:0.66 111:0.68	
	QXSH-06040EA111										
	QXSH-06040EB011	B:17bit单圈									
	QXSH-06040EB111										
QXSH2-06040EA011	A:24bit多圈	400	1.27	3.82	2.5	8.4	3000	6000	011:0.52 111:0.62		
QXSH2-06040EA011											
QXSH2-06040EB111	B:17bit单圈										
QXSH2-06040EB111											
QXEP06NE QXEH06NE	QXSS-08075EA011	A:24bit多圈	750	2.39	7.2	4.8	13.4	3000	6000	011:0.9 111:1.0	
	QXSS-08075EA111										
	QXSS-08075EB011	B:17bit单圈									
	QXSS-08075EB111										
	QXSH-08075EA011	A:24bit多圈								011:1.4 111:1.5	
	QXSH-08075EA111										
	QXSH-08075EB011	B:17bit单圈									
	QXSH-08075EB111										
	QXSH2-08075EA011	A:24bit多圈	750	2.39	7.17	4.5	14.9	3000	6000	011:1.67 111:1.97	
	QXSH2-08075EA111										
	QXSH2-08075EB011	B:17bit单圈									
	QXSH2-08075EB111										
	QXSS-08075CA011	A:24bit多圈	750	3.5	9.5	5	13.5	2000	3500	1.2	
	QXSS-08075CA111										
	QXSS-08075CB011	B:17bit单圈									
	QXSS-08075CB111										
	QXEP06NE QXEH06NE	QXSS-08100EA011	A:24bit多圈	1000	3.18	9.54	4.9	14.7	3000	4500	011:1.2 111:1.3
		QXSS-08100EA111									
		QXSS-08100EB011	B:17bit单圈								
		QXSS-08100EB111									
QXSH-08100EA011		A:24bit多圈	011:2.38 111:2.48								
QXSH-08100EA111											
QXSH-08100EB011		B:17bit单圈									
QXSH-08100EB111											
QXSH-13085BA011		A:24bit多圈	850	5.39	14.3	7	19	1500	3000	011:13.9 111:15.9	
QXSH-13085BA111											
QXSH-13085BB011		B:17bit单圈									
QXSH-13085BB111											

QXE 系列伺服驱动器-伺服电机选型表

适配驱动器	电机型号	编码器	额定功率 (W)	额定扭矩 (N.m)	最大扭矩 (N.m)	额定电流 (A)	最大电流 (A)	额定转速 (r/min)	最高转速 (r/min)	转子惯量 (10 ⁻⁴ *kg.m ²)								
QXEP10NE QXEH10NE	QXSM-13100CA011	A:24bit多圈	1000	4.77	14.3	6	18	2000	3000	011:4.6 111:6.6								
	QXSM-13100CA111	B:17bit单圈																
	QXSM-13100CB011																	
	QXSM-13100CB111																	
	QXSH-13100CA011										A:24bit多圈							
	QXSH-13100CA111																	
	QXSH-13100CB011	B:17bit单圈																
	QXSH-13100CB111																	
	QXSH-13130BA011		A:24bit多圈	1300	8.6	21.5	7.6	19	1500	2500	011:20 111:22							
	QXSH-13130BA111																	
QXSH-13130BB011	B:17bit单圈																	
QXSH-13130BB111																		
QXEP10NE QXEH10NE	QXSM-13150CA011	A:24bit多圈	1500									7.16	21.5	8.2	24.6	2000	3000	011:20 111:22
	QXSM-13150CA111	B:17bit单圈																
	QXSM-13150CB011																	
	QXSM-13150CB111	A:24bit多圈		7.16	21.5	8.4	25.2	2000	3000	011:6.7 111:8.7								
	QXSH-13150CA011																	
	QXSH-13150CA111										B:17bit单圈							
	QXSH-13150CB011																	
	QXSH-13150CB111																	
QXEP15NE QXEH15NE	QXSM-13200CA011	A:24bit多圈	2000	9.55	28.6	10.5	31.5	2000	3000	011:8.7 111:10.7								
	QXSM-13200CA111	B:17bit单圈																
	QXSM-13200CB011																	
	QXSM-13200CB111	A:24bit多圈									19.1	38	11	36.5	1500	2000	011:49.8 111:61.8	
	QXSH-18300BA011																	
	QXSH-18300BA111		B:17bit单圈															
	MRMK-18300BB011																	
	MRMK-18300BB111																	
	QXSH-13380CA011	A:24bit多圈		3800	14.3	30	14	30	2000	3000	011:15.1 111:17.1							
	QXSH-13380CA111																	
	QXSH-13380CB011	B:17bit单圈																
	QXSH-13380CB111																	

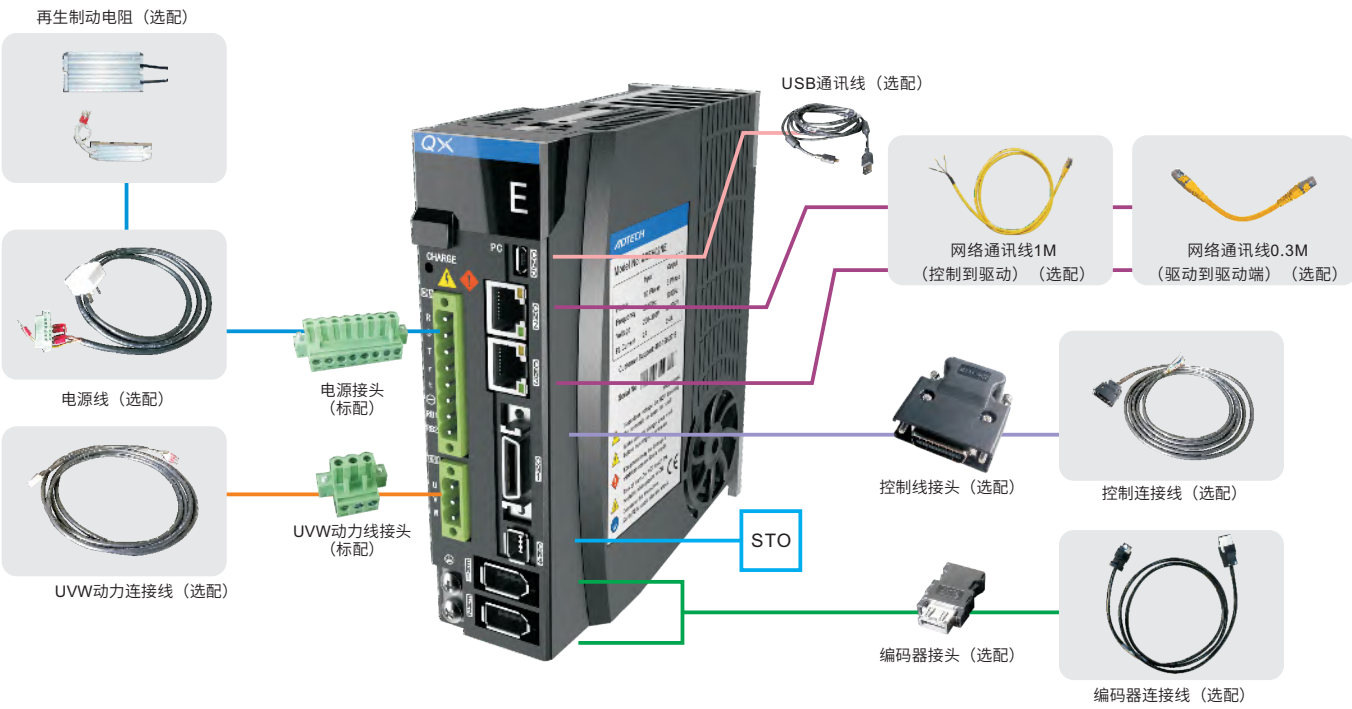
QXM 伺服（脉冲型） 配件清单列表

QXM 伺服（脉冲型） 产品规格表

项目			规格	P型	H型	C型
基本规格	控制方式		IGBT PWM控制 正弦波电流驱动			
	主电源 (线电压)	常规功率驱动器	AC220V (1Φ或者3Φ)	●	●	●
		大功率驱动器	AC380V (3Φ)			
通用规格	位置控制	指令控制方式	外部脉冲或内部命令			
		外部指令脉冲类型	PD、CW+CCW、AB	●	●	●
		电子齿轮比	$\frac{1}{65536} \leq \text{电子齿轮比} < 256$			
	速度或 转矩控制	指令控制方式	外部模拟电压命令			
		输入电压范围	-12~12V	—	●	○
		输入阻抗	约10kΩ			
功能表	数字按键板及操作		6 位数码显示管，4 个功能操作键	●	●	○
	RS485通信		Modbus 通信协议	—	●	○
	I/O		输入 10，输出 8	●	●	●
	RS232通信		RS232 串口直接通信	●	●	○
	全闭环		接收负载端反馈信号，实现完全闭环控制	—	●	○
	螺距补偿		实时弥补机械系统的螺距误差	—	●	○
	内部多段位置		可通过I/O切换驱动器内部设定多段位置	●	●	○
	振动抑制	机械系统共振抑制		●	●	○
		运动末端振动抑制		—	●	○
	可编程		编译指定命令实现运动控制	—	●	○
	增益切换		可执行5级增益切换	●	●	○
	原点复归机能		自动运行至设备原点	—	●	○
	定位完成判断		0~5000Pulse	●	●	○
	前馈增益补偿		速度前馈、加速度前馈	●	●	○
	正/反限位		软、硬件皆可实现	●	●	○
	再生处理		外接再生制动电阻	●	●	○
	保护功能		过电流、过电压、再生故障、编码器异常等报警	●	●	○

”●“表示该功能项已选定 ”○“表示该功能项可选 ”—“表示该功能项无

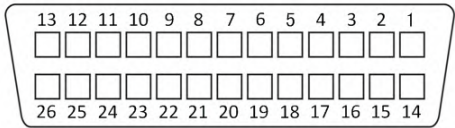
QXE 伺服（总线型） 产品配件说明



QXE 伺服（总线型） 配件标准定义

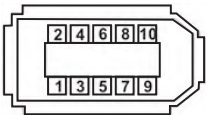
类别	标配/选配	名称	编码	型号	规格	数量	面板位号	图示
插头类	标配	电源接头	E5901208102	QX-TCNA01	2EDGKM-5.08-08P 8位 单层，弯脚，绿色	1	CNA	
		UVW动力线接头	E5901203103	QX-TCNB01	3位，单层，母头，脚间距5.0 (带螺纹母头)，直脚，绿色 MSTBT2.5/3STF-5.08	1	CNB	
	选配	编码器接头	E59A2110001	QX-TEN01	SM-10P 10位， 双层，分体式	1-2	EN1，EN2	
		控制线接头	E63AG26210	QX-TCN102	公头，26针，半金， 脚间距：1.27mm， 黑色，MY11-26T	1	CN1	
调试线缆	标配	网络通讯线（驱动到驱动）	L08011021	QX-XECAT01	0.3M	按需	CN3/CN4	
	选配	USB通讯线	L01013002		3M	1	CN2	
		网络通讯线（控制到驱动）	L08011020	QX-XECAT02	1M (需其他线长需定制)	1	CN3	
电池		电池	E31A3V60002	LS14250	锂电池，3.6V， 1200mAh	1		
		电池盒	E31013001	MR-J3BAT	3.6V，2000MAH 不可充电一次性锂电池	1		

QXE 伺服（总线型） CN1 端口接线



编号	引脚符号	功能名称
1	OUT2+	通用输出2
2	OUT2-	
3	OUT3+	通用输出3
4	OUT3-	
5	OUT4+	通用输出4
6	OUT4-	
7	INPUT-COM	通用输入公共端
8	CONT1	通用输入1
10	CONT2	通用输入2
11	CONT3	通用输入3
12	CONT7	通用输入7
13	CONT4	通用输入4
14	OUT1-	通用输出1
15	OUT1+	
16	CONT8	通用输入8
17	CONT5	通用输入5
18	CONT6	通用输入6

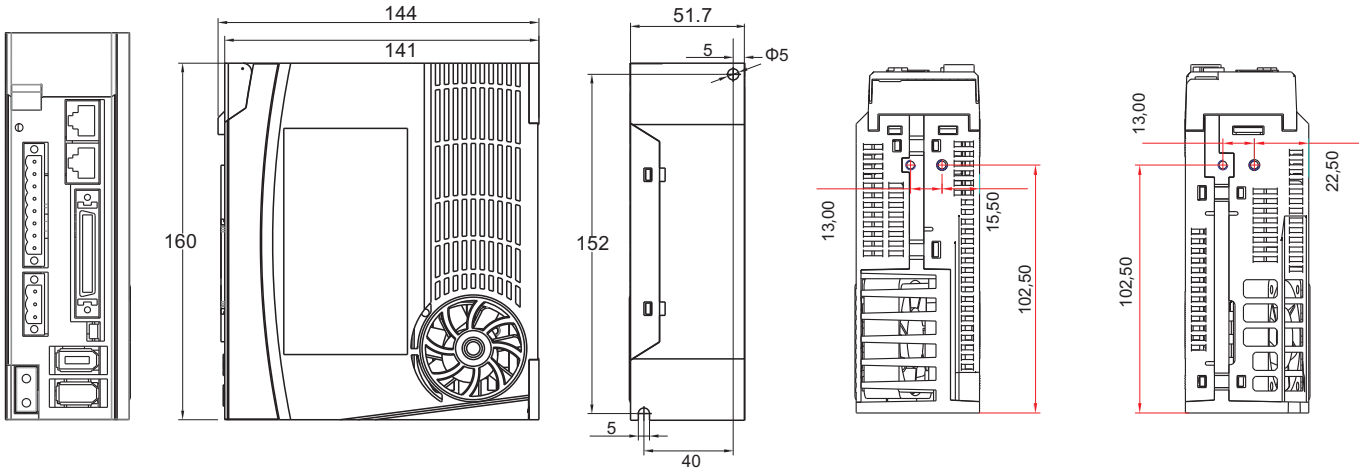
QXM/QXE 伺服 EN1/EN2 端口接线



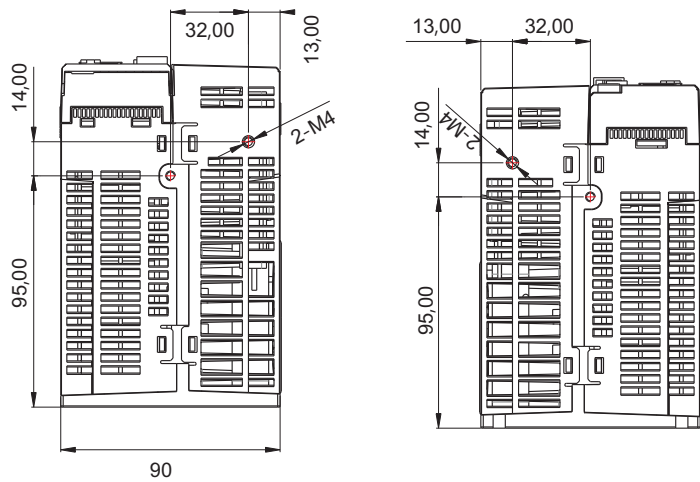
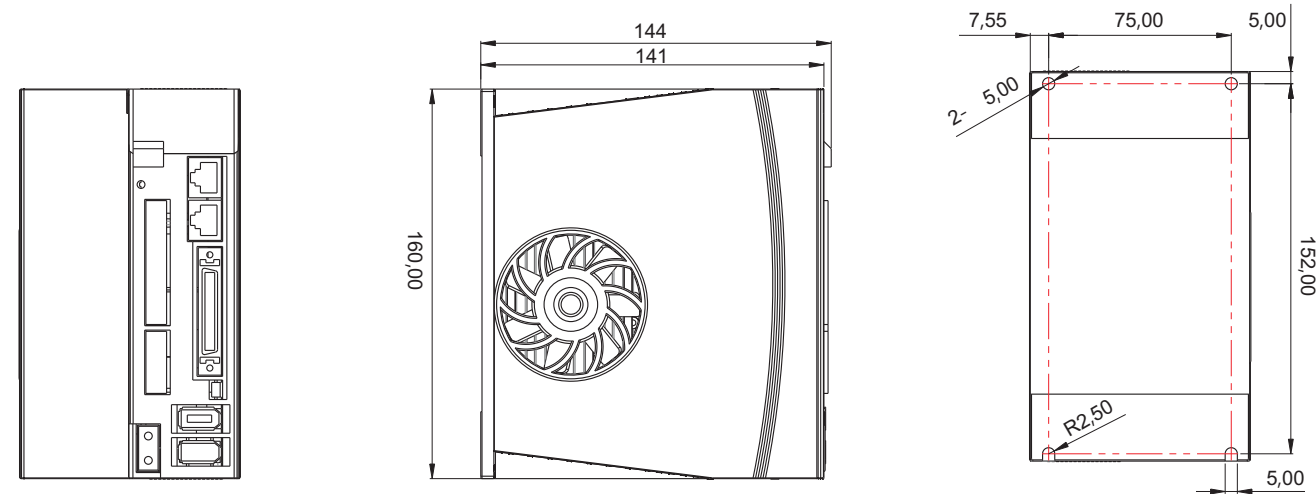
编码器类型	通信型编码器		脉冲式编码器	
EN端子编号	信号名	说明	信号名	说明
1	5V	电源	5V	电源
2	SG	电源接地端	SG	电源接地端
3	NC	未使用	NC	未使用
4	NC	未使用	NC	未使用
5	NC	未使用	B+	B相脉冲输入
6	NC	未使用	B-	
7	ES+	串行数据口	A+	A相脉冲输入
8	ES-		A-	
9	NC	未使用	Z+	Z相脉冲输入
10	NC		Z-	
使用屏蔽线连接 EN 连接器的金属外壳与电机编码器的地线。				

QXM/QXE 伺服尺寸图（尺寸单位：mm）

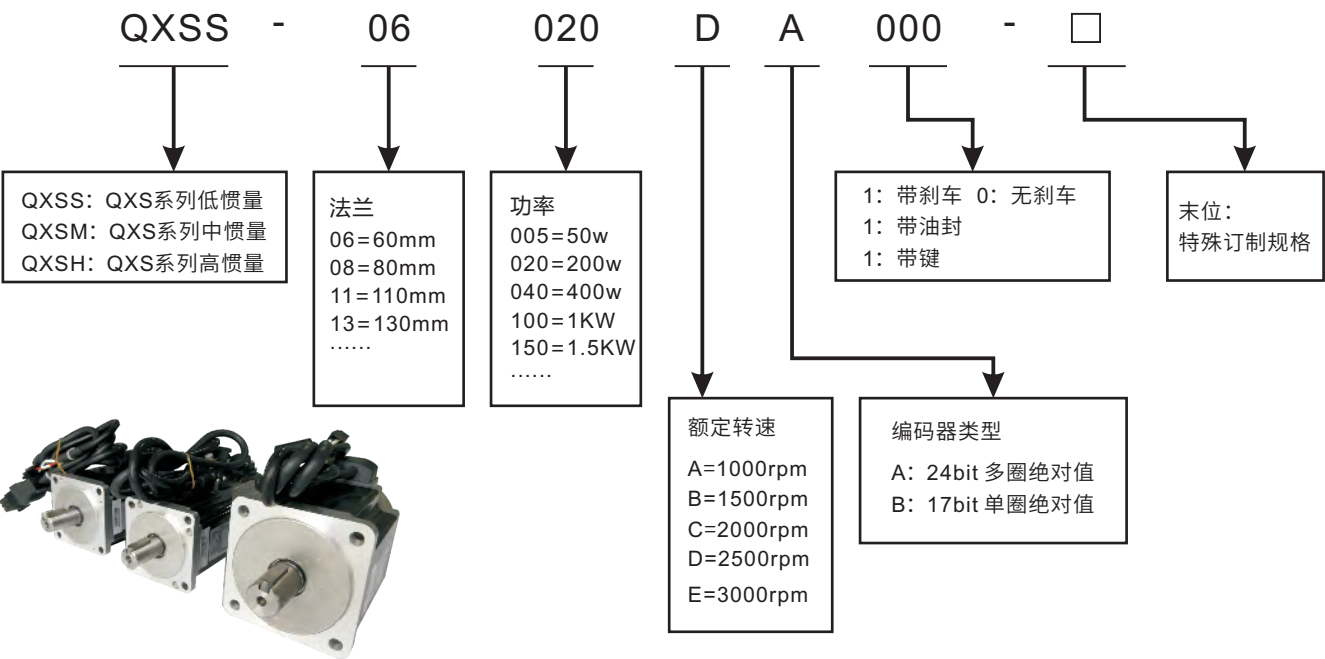
1KW以下



1.5KW 及 3KW



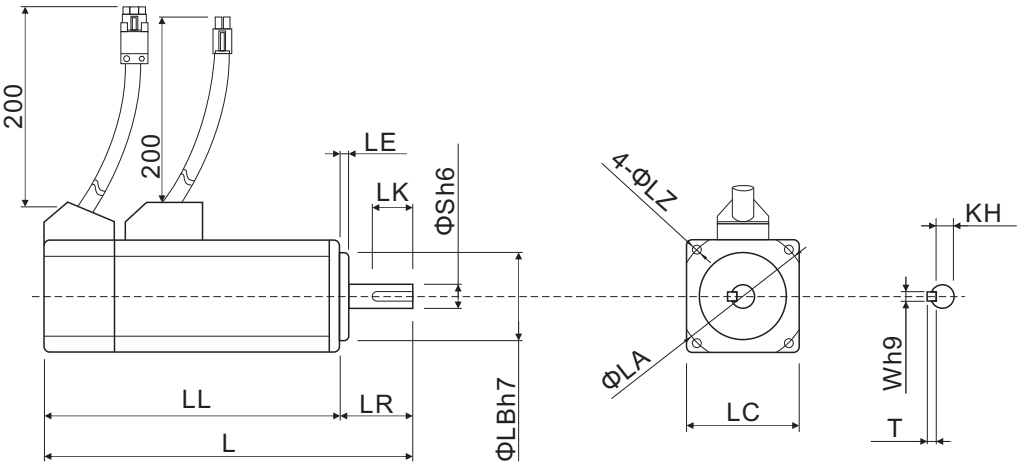
QXS 系列伺服电机-命名规则表



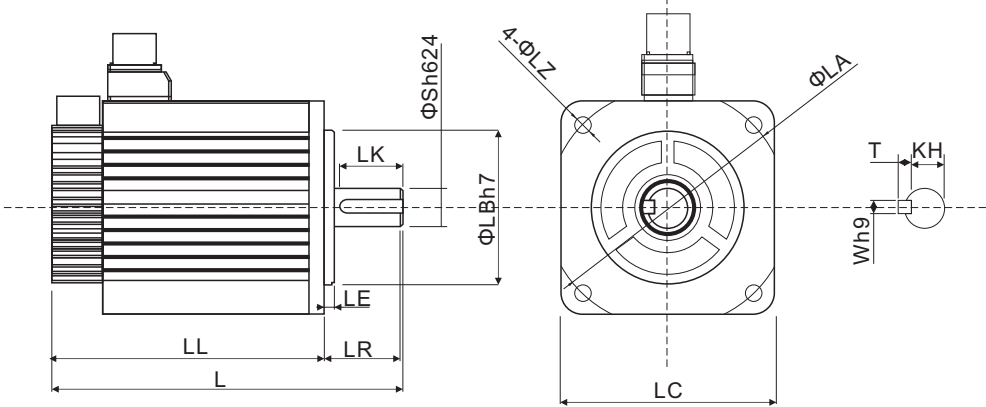
QXSH 系列电机尺寸表 (单位: mm)

型号	LC 法兰	LL (不带制动)	LL (带制动)	L (不带制动)	L (带制动)	LE	LK 键长	S 轴径	LR 轴长	LB	LA	LZ	T	KH	W
QXSH2-06020E	60	78	103.5	108	133.5	3	20	14	30	50	70	5.5	5	11	5
QXSH-06020E	60	92.5	130.5	122.5	160.5	3	25	14	30	50	70	5	5	11	5
QXSH2-06040E	60	95.5	128	125.5	158	3	20	14	30	50	70	5.5	5	11	5
QXSH-06040E	60	117.7	155.7	147.7	185.7	3	25	14	30	50	70	5	5	11	5
QXSH2-08075E	80	106.5	133.5	141.5	168.5	3	25	19	35	70	90	6.8	6	15.5	6
QXSH-08075E	80	126.2	167.2	161.2	202.2	3	25	19	35	70	90	6	6	15.5	6
QXSH-08100E	80	131	172	166	211	3	25	19	35	70	90	6	6	15.5	6
QXSH-13085B	130	215	181	270	236	6	25	19	55	110	145	9	5	16	5
QXSH-13100C	130	171	205	226	260	6	41	22	55	110	145	9	7	18	8
QXSH-13130B	130	188.5	222.5	243.5	277.5	6	45	22	55	110	145	9	7	18	8
QXSH-13150C	130	188.5	222.5	243.5	277.5	6	45	22	55	110	145	9	7	18	8
QXSH-13380C	130	241.5	293	306.5	358	6	45	24	65	110	145	9	7	20	8
QXSH-18300B	180	169	212	248	291	18	50	35	79	114	200	14	12	29	12
MRMK-18300B	180	169	212	248	291	18	50	35	79	114	200	14	12	29	12

QXSH 系列电机外形尺寸图[40-80法兰] (单位: mm)



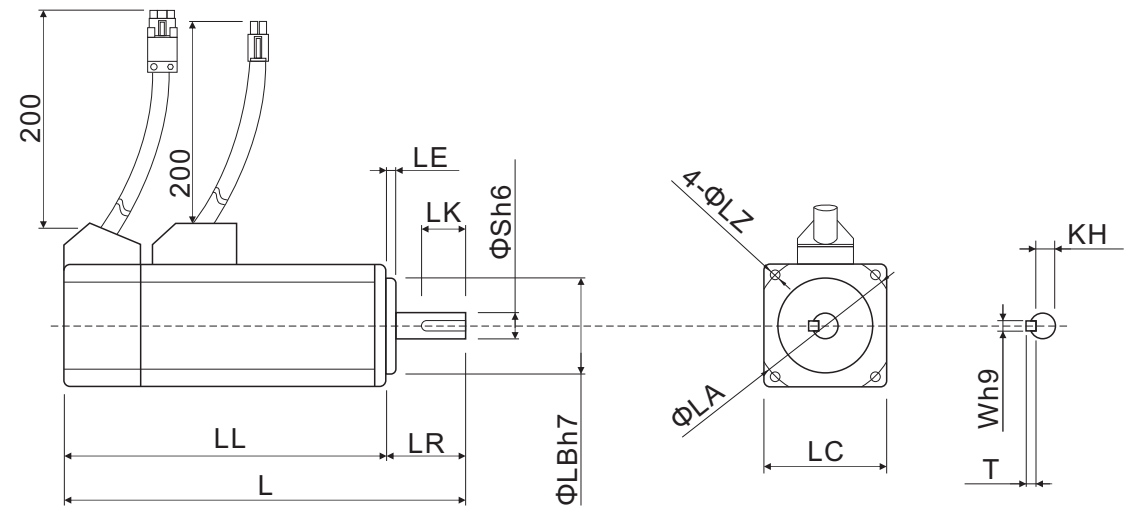
QXSH 系列电机外形尺寸图[130-180法兰] (单位: mm)



QXSS 系列电机尺寸表 (单位: mm)

型号	LC 法兰	LL (不带制动)	LL (带制动)	L (不带制动)	L (带制动)	LE	LK 键长	S 轴径	LR 轴长	LB	LA	LZ	T	KH	W
QXSS-04010E	40	80	110	105	135	3	19.5	8	25	30	46	3.5	3	6	3
QXSS-06020E	60	78.5	116.5	108.5	146.5	3	25	14	30	50	70	5	5	11	5
QXSS-06040E	60	98.5	136.5	128.5	166.5	3	25	14	30	50	70	5	5	11	5
QXSS-08075E	80	106	147	141	182	3	25	19	35	70	90	6	6	15.5	6
QXSS-08075C	80	131	172	166	2207	3	25	19	35	70	90	6	6	15.5	6
QXSS-08100E	80	131	172	166	207	3	25	19	35	70	90	6	6	15.5	6

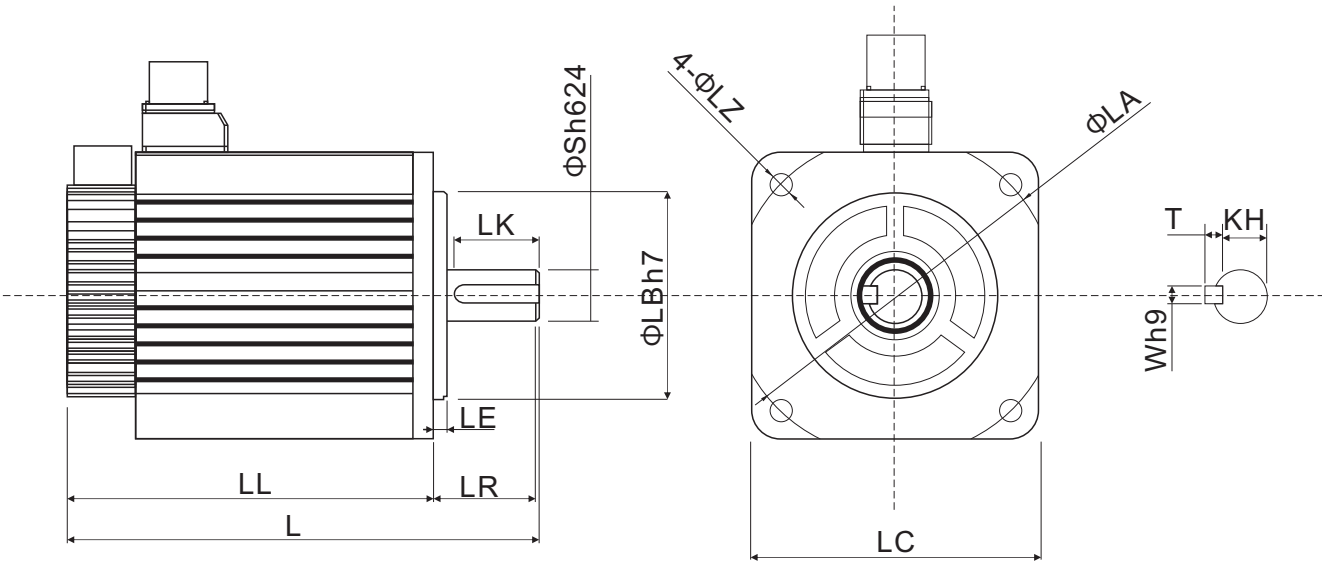
QXSS 系列电机外形尺寸图 (单位: mm)



QXSM 系列电机尺寸表 (单位: mm)

型号	LC 法兰	LL (不带制动)	LL (带制动)	L (不带制动)	L (带制动)	LE	LK 键长	S 轴径	LR 轴长	LB	LA	LZ	T	KH	W
QXSM-13100C	130	153.5	205	208.5	260	6	41	22	55	110	145	9	7	18	8
QXSM-13150C	130	171	205	226	260	6	45	22	55	110	145	9	7	18	8
QXSM-13200C	130	188.5	222.5	243.5	277.5	6	45	22	55	110	145	9	7	18	8

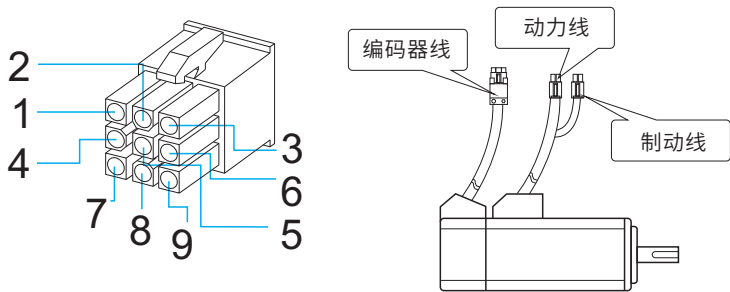
QXSM 系列电机外形尺寸图 (单位: mm)



电机接线定义

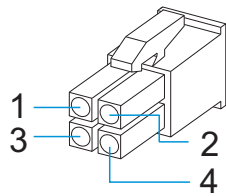
使用 QXS (40~80mm 法兰) 电机时, 编码器信号接线定义

端子符号	信号	颜色
1	SD+	蓝
2	SD-	紫
3	BAT+	橙
6	EX5V	白
7	EX0V	黑
8	BAT-	棕
9	屏蔽线	屏蔽线



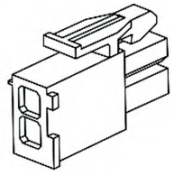
使用 QXS (40~80mm法兰) 电机时, 动力线接线定义

端子符号	信号	颜色
1	U	红
2	V	白
3	W	黑
4	PE	绿/黄



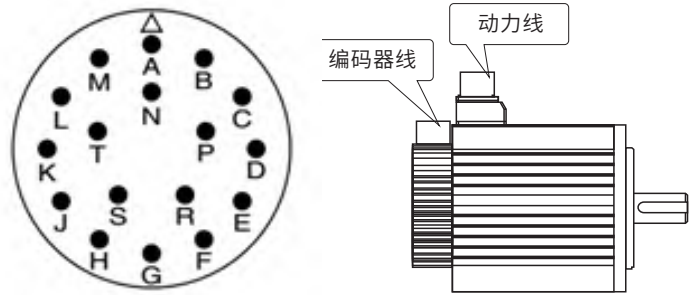
使用 QXS (40~80mm 法兰) 电机时, 电机制动线接线定义

端子符号	信号	颜色
1	24+	黄
2	24-	黄



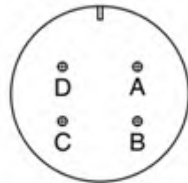
使用 QXS (130~180mm法兰) 电机时, 编码器信号接线定义

端子符号	信号	颜色
K	SD+	蓝
L	SD-	紫
T	BAT+	橙
H	EX5V	白
G	EX0V	黑
S	BAT-	棕
J	屏蔽线	屏蔽线



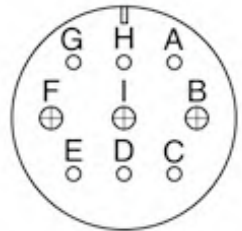
使用 QXS (130~180mm法兰) 电机时, 动力线接线定义

端子符号	信号	颜色
A	U	红
B	V	白
C	W	黑
D	PE	绿/黄



使用 QXS (130mm~180mm法兰) 电机时, 动力线接线定义 (带制动器)

端子符号	信号	颜色
F	U	红
I	V	白
B	W	黑
E-D	PE	绿/黄
G	制动器	±24V无极性
H		



AVS 系列视觉定位系统



AVS2300 (1-2相机)



AVS3200 (1-4相机)

产品简介

AVS 系列视觉系统的主要功能是定位，使用自主开发的上位机软件 ADTvision, 只需要通过简单的几个参数配置即可快速构建出自己的视觉定位系统。并且可以通过现在最热门的以太网、串口、Modbus以及I/O接口输出的方式将定位结果快速回传至PLC以及各种类型的控制器。可用在各种需要高精度位置信息的工业设备以及机器人系统中。

整个系统主要包括硬件和软件两部分：

硬件部分：视觉控制器+相机+镜头+光源+光源控制器

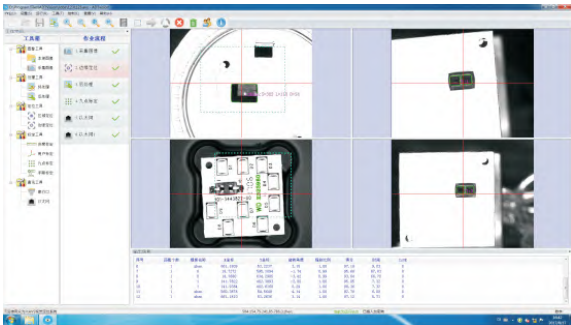
软件部分：ADTVision软件

功能简介

- 支持千兆以太网、USB等多种不同接口的相机；
 - 支持面阵 CCD 相机；
 - 提供1路光耦隔离输入，1路光耦隔离输出，2路GPIO
- 支持在线或线下检测；
 - 支持RS232、以太网等多种常用通讯接口；
 - 符合OPC标准；

软件特点

- 采用的图像定位算法精度高，稳定性强
- 定位算法可以达到1/64像素精度
- 支持多相机方案
- 支持多模板定位，可同时输出多个定位结果
- 支持不同分辨率和不同接口的相机
- 支持离线设计和验证定位方案
- 提供多种定位工具，可以输出位置、旋转角度和缩放比例等信息
- 提供多种标定工具，支持自动标定，无需标定针和标定板
- 只需简单几步配置即可快速构建出自己的视觉定位系统
- 丰富的通讯接口，支持网络，串口，I/O接口
- 支持上电自启动，配置一次即可一劳永逸

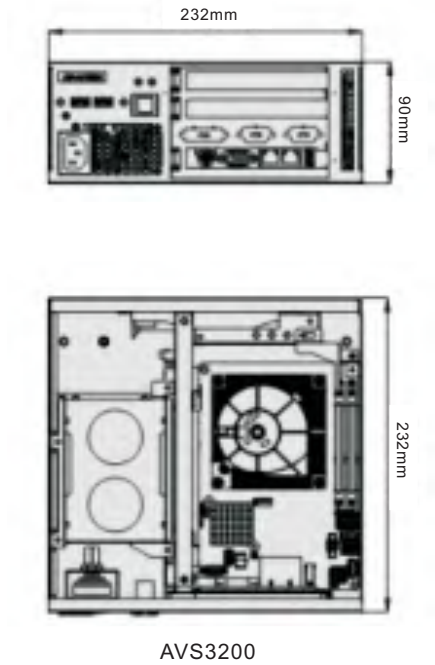
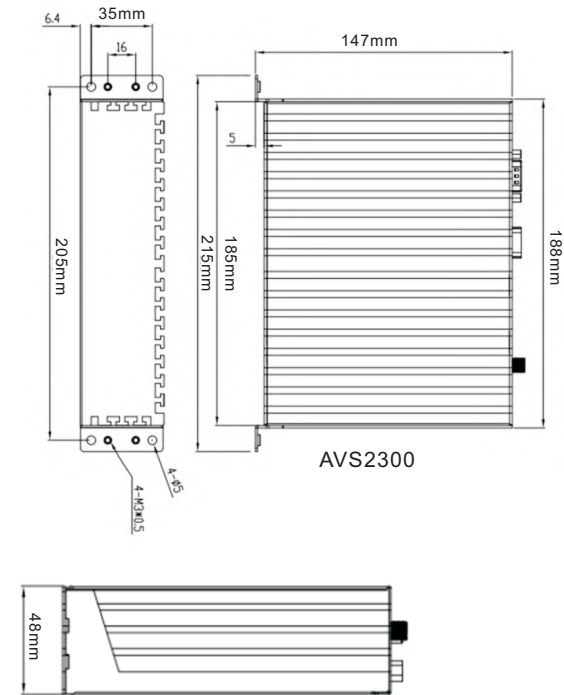


工作参数

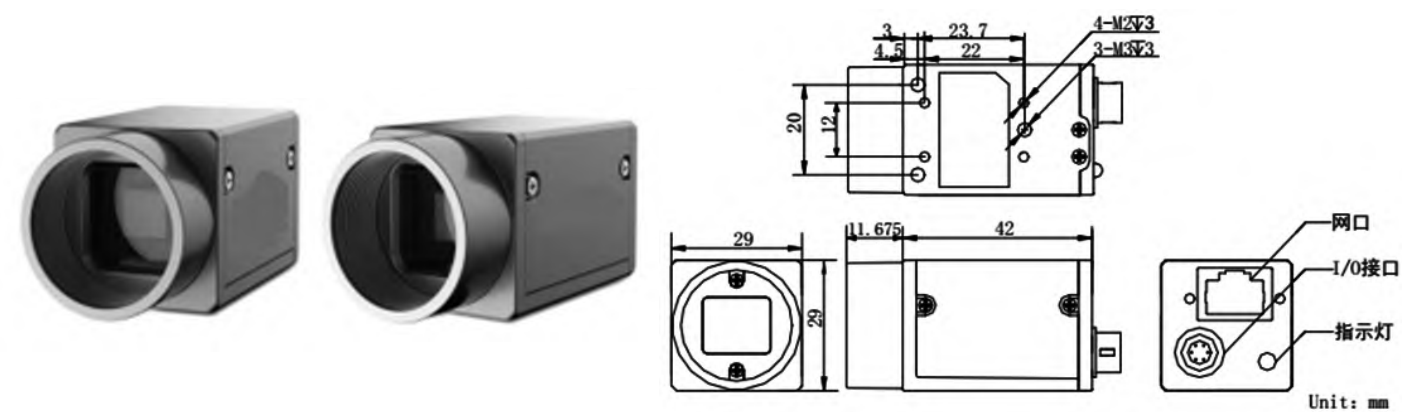
型号	AVS2300
处理器	Intel@Celeron J1900,2.0GHz
内存	2GB DDR3 Memory
存储	32G SATA工业级硬盘
电源供电方式	AC220V
硬件状态监控	支持电源电压和温度检测
显示器输出	VGA
操作方式	USB接口鼠标+键盘
串行输出口	1个
USB接口	4个
网口	2个千兆网口，1个百兆网口
工作温度	-5° C ~60° C
存储温度	-40° C ~80° C
工作湿度	0%~90%

型号	AVS3200
处理器	Intel@ Core i5-2400 3.1 GHz
内存	4GB DDR3 Memory
存储	500G硬盘
电源供电方式	AC220V
硬件状态监控	支持电源电压和温度检测
显示器输出	VGA/HDMI
操作方式	USB接口鼠标+键盘
串行输出口	4个
USB接口	4个
网口	4个千兆网口
工作温度	-20° C ~ 60° C
存储温度	-40° C ~ 80° C
工作湿度	10% ~ 95%

安装尺寸



AVS视觉系统-J系列相机



工业相机选型表

像素（万）	型号	分辨率	通讯接口	芯片类型	芯片尺寸（um）	机械尺寸（mm）
30	CM-30-200GM-J1	640×480	千兆网口	1/3"CCD	7.4×7.4	29×29×42
	CM-30-814UM-J1	640×480	USB3.0	1/4"CMOS	4.8×4.8	29×29×30
130	CM-131-90GM-J1	1280×1024	千兆网口	1/2" CCD	4.8×4.8	29×29×42
	CM-131-170UM-J1	1280×1024	USB3.0	1/2"CMOS	4.8×4.8	29×29×42.51
500	CM-500-24GM-J1	2448×2048	千兆网口	2/3" CMOS	3.45×3.45	29×29×42
	CM-530-60UM-J1	2592×2048	USB3.0	1"CMOS	4.8×4.8	29×29×42.51
600	CM-629-17GM-J1	3072×2048	千兆网口	1/1.8" CMOS	2.4×2.4	29×29×42

工业相机主打型号

CM-131-90GM-J1 黑白相机，适合静态/动态拍照,帧率高，成像质量佳

CM-500-24GM-J1 黑白相机，适合静态拍照,帧率低，成像质量佳

AVS视觉系统-J系列镜头

镜头选型表



型号	焦距（mm）	光圈范围	工作距离（m）	最大靶面	放大倍率	接口类型
TC-6-J1	6	F2.8~F16C	0.09~∞	1/1.8"	N/A	C
TC-8-J1	8	F2.8~F16C	0.04~∞	1/1.8"	N/A	C
TC-12-J1	12	F2.8~F16C	0.06~∞	1/1.8"	N/A	C
TC-16-J1	16	F2.8~F16C	0.07~∞	1/1.8"	N/A	C
TC-25-J1	25	F2.8~F16C	0.15~∞	1/1.8"	N/A	C
TC-35-J1	35	F2.8~F16C	0.18~∞	1/1.8"	N/A	C
TC-50-J1	50	F2.8~F16C	0.3~∞	1/1.8"	N/A	C

AVS 视觉系统-光源选型

环形光源系列

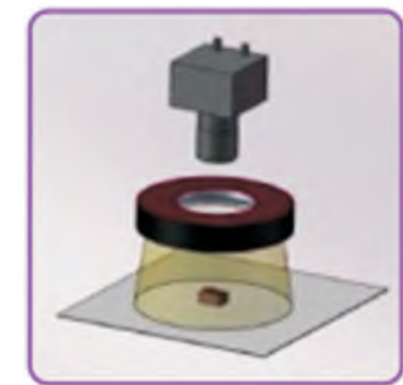
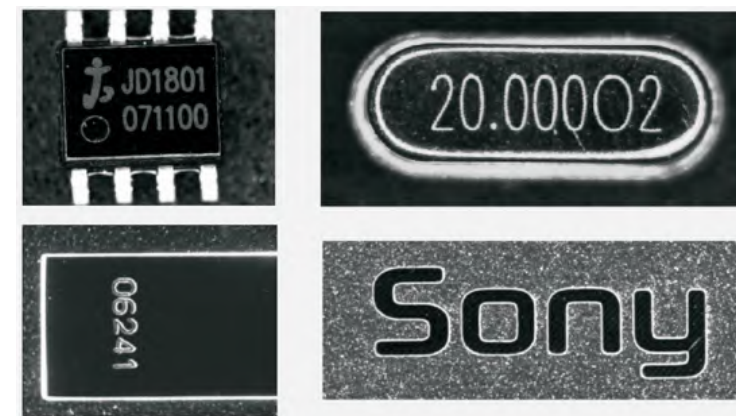


环形光特点

环形光源提供不同照射角度、不同颜色组合，高亮度，紧凑设计，节省安装空间，能解决对角照射阴影问题，可选配漫射板导光，光线均匀扩散。

主要应用

PCB基板检测，IC元件检测，集成电路印字检测等。



环形光系列	型号	外径（mm）	内径（mm）
0度	SR-7200-R-W/B/R-B1	72	32
	SR-12000-R-W/B/R-B1	120	40
	SR-14400-R-W/B/R-B1	144	40
30度	SR-7230-R-W/R/B-B1	72	36
	SR-11830-R-W/R/B-B1	118	66
	SR-15030-R-W/R/B-B1	150	95
60度	SR-7460-R-W/R/B-B1	74	36
	SR-12060-R-W/R/B-B1	120	84
	SR-15060-R-W/R/B-B1	150	110
90度	SR-6090-R-W/R/B-B1	60	33
	SR-12090-R-W/R/B-B1	120	88
	SR-15090-R-W/R/B-B1	150	114

AVS 视觉系统-光源选型

条形光源系列



条光特点

高密度LED阵列，高亮度照射；多种紧凑设计，节省安装空间；
多任意角度照射，适合不同产品照明；
配置漫反射板导光，光线均匀扩散；

主要应用
金属表面检测；图像扫描；表面裂痕检测；边缘尺寸检测；打标字符检测与识别；冲压字符图案检测与识别；



电容字符检测



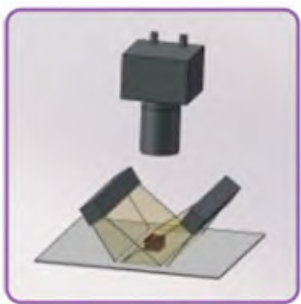
条码检测



拉链检测



五金件槽位检测



型号	外形尺寸(长×宽×高mm)	发光尺寸(长×宽mm)
SR-8019L-W/R/B-B1	80×19×20	68×15
SR-11222L-W/R/B-B1	112×22×20	100×18
SR-15030L-W/R/B-B1	150×30×20	138×26
SR-20040L-W/R/B-B1	200×40×20	188×35
SR-30030L-W/R/B-B1	300×30×20	286×25
SR-39030L-W/R/B-B1	390×30×20	366×36
SR-50030L-W/R/B-B1	500×35×20	480×25

AVS 视觉系统-光源控制器

SRC-24AC-2-B2



SRC-24AC-4-B1



SRC-24DC-4-B1



型号	描述	尺寸（长*宽*高）单位:mm
SRC-24AC-2-B2	模拟控制器，220V输入，24V输出，两通道， 配件：电源线	182.5*110*46
SRC-24AC-4-B1	模拟控制器，220V输入，24V输出，四通道， 配件：电源线	195*115*76
SRC-24DC-4-B1	数字控制器，220V输入，24V输出，四通道， 配件：电源线，串口通讯线	145*119.5*88.5

典型出货配置

视觉点胶典型出货配置表

品名	规格型号	存货描述	单位	数量
视觉控制器	AVS2300	产品组成：工控机+视觉软件（BZ001B182A） (WIN7系统,CPU :Intel® Celeron J1900, 2.0 GHz , 2G内存, 32G硬盘, 2个千兆网口, 2个百兆网口, 2个串口, 3个USB2.0接口)	台	1
工业相机	CM-600-17GM-J1	600万像素黑白相机，千兆网相机，卷帘曝光， 17fps@3072(H)×2048(V)，1/1.8"CMOS， 像素尺寸 2.4 μm×2.4 μm， 机械尺寸29mm×29mm×42mm，重量68g， 配件：电源适配器1个、一条3m触发线	台	1
镜头	TC-MT0.5×110-B1	C接口，非同轴，倍率0.5，物距110mm， 支持超过100W像数分辨率	个	1
CCD数据线	GE-HighFlex-5m-T1	5M, HighFlex	条	1
光源	SR-45C-R-B1	红色，24V输入，外形尺寸78mm×45mm×44mm， 发光尺寸39.5mm×37mm 配件：3m延长线	个	1
光源控制器	SRC-24AC-2-B2	模拟控制器，220V输入，24V输出，两通道， 配件：电源线	个	1

单相机系统流水线动态抓取典型报价配置表

品名	规格型号	存货描述	单位	数量
视觉控制器	AVS2300	产品组成：工控机+视觉软件（BZ001B182A）(WIN7系统 ,CPU :Intel® Celeron™ J1900, 2.0 GHz ,4G内存, 64G硬盘,4个千兆网口，2个串口，3个USB2.0接口)	台	1
工业相机 (三选一)	CM-130-90GM-J1 (低像素，高帧率)	130万像素黑白相机，千兆网相机，全局曝光，90fps@1280(H)×1024(V)，1/2" CCD，像素尺寸 4.8 μm×4.8 μm，机械尺寸29mm×29mm×42mm，重量68g，配件：电源适配器1个、一条3m触发线	台	1
	CM-500-60UM-J1 (高像素，高帧率)	500万像素黑白相机，USB3.0接口,全局曝光，60fps@2592(H)×2048(V)，1"CMOS，需要搭配大靶面镜头，像素尺寸4.8μm×4.8μm，机械尺寸29mm×29mm×30mm，重量56g，配件：电源适配器1个、一条3m触发线	台	1
	CM-600-17GM-J1 (高像素，低帧率)	600万像素黑白相机，千兆网相机，卷帘曝光，17fps@3072(H)×2048(V)，1/1.8"CMOS，像素尺寸 2.4 μm×2.4 μm，机械尺寸29mm×29mm×42mm，重量68g，配件：电源适配器1个、一条3m触发线	台	1
镜头	TC-12-6MP-J1	定焦镜头，焦距12mm，最大支持靶面1/1.8"，最小物距60mm，尺寸35.36mm x 29mm，C接口，六百万像素级	个	1
CCD数据线	GE-HighFlex-5m-T1	5M, HighFlex	条	1
光源	SR-21230L-W-B1	白色，24V输入，外形尺寸212mm×30mm×20mm，发光尺寸200mm×25mm，配件：3m延长线	个	1
光源控制器	SRC-24AC-2-B2	模拟控制器，220V输入，24V输出，两通道，配件：电源线	个	1

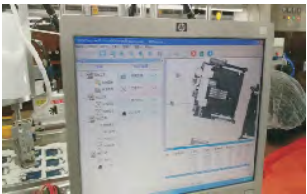
应用案例



手机FPC线路组装



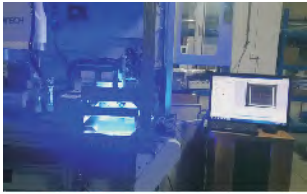
视觉点胶



电脑元器件组装



手机贴标



化妆品动态上下料



LED插件



食品加工



纸盒包装行业

双相机系统视觉配置表

品名	规格型号	存货描述	单位	数量
视觉控制器	AVS2300	产品组成：工控机+视觉软件（BZ001B182A）(WIN7系统 ,CPU :Intel® Celeron™ J1900, 2.0 GHz ,4G内存, 64G硬盘,4个千兆网口，2个串口，3个USB2.0接口)	台	1
工业相机	CM-600-17GM-J1	600万像素黑白相机，千兆网相机，卷帘曝光，17fps@3072(H)×2048(V)，1/1.8"CMOS，像素尺寸 2.4 μm×2.4 μm，机械尺寸29mm×29mm×42mm，重量68g，配件：电源适配器1个、一条8m触发线	台	2
镜头	TC-25-6MP-J1	定焦镜头，焦距12mm，最大支持靶面1/1.8"，最小物距60mm，尺寸35.36mm x 29mm，C接口，六百万像素级	个	2
CCD数据线	GE-HighFlex-5m-T1	5M, HighFlex	条	2
光源	SR-12000R-R-B1	红色，24V输入，直射型，外径120mm，内径40mm，配件：漫反射板、3m延长线	个	2
光源控制器	SRC-24AC-2-B2	模拟控制器，220V输入，24V输出，两通道，配件：电源线	个	1

四相机系统视觉配置表

品名	规格型号	存货描述	单位	数量
视觉控制器	AVS3200	产品组成：工控机+视觉软件（BZ001B182A）(WIN7系统 ,CPU :i5,4G内存，500G硬盘,6个千兆网口，2个串口，3个USB2.0接口)	台	1
工业相机	CM-600-17GM-J1	600万像素黑白相机，千兆网相机，卷帘曝光，17fps@3072(H)×2048(V)，1/1.8"CMOS，像素尺寸 2.4 μm×2.4 μm，机械尺寸29mm×29mm×42mm，重量68g，配件：电源适配器1个、一条8m触发线	台	4
镜头	TC-25-6MP-J1	定焦镜头，焦距12mm，最大支持靶面1/1.8"，最小物距60mm，尺寸35.36mm x 29mm，C接口，六百万像素级	个	4
CCD数据线	GE-HighFlex-5m-T1	5M, HighFlex	条	4
光源	SR-12000R-R-B1	红色，24V输入，直射型，外径120mm，内径40mm，配件：漫反射板、3m延长线	个	4
光源控制器	SRC-24AC-4-B1	模拟控制器，220V输入，24V输出，四通道，配件：电源线	个	1

AR系列-四轴SCARA机器人

型号			AR3215	AR4215	AR5215	AR6215/6220	AR7225	AR9225	AR6520	AR7520	AR8520	AR61030	AR81030	AR101030
图示														
种类			水平多关节	水平多关节	水平多关节	水平多关节	水平多关节	水平多关节	水平多关节	水平多关节	水平多关节	水平多关节	水平多关节	水平多关节
轴数			4	4	4	4	4	4	4	4	4	4	4	4
臂长			300mm	400mm	500mm	600mm	700mm	900mm	600mm	700mm	800mm	600mm	800mm	1000mm
轴规格	X轴	手臂长度	100mm	200mm	300mm	300mm	400mm	600mm	300mm	400mm	500mm	200mm	400mm	600mm
		旋转范围	±127°	±127°	±127°	±130°	±130°	±130°	±130°	±130°	±130°	±145°	±145°	±145°
	Y轴	手臂长度	200mm	200mm	200mm	300mm	300mm	300mm	300mm	300mm	300mm	400mm	400mm	400mm
		旋转范围	±142°	±142°	±142°	±140°	±140°	±140°	±140°	±140°	±140°	±150°	±150°	±150°
	Z轴	行程	150mm	150mm	150mm	150mm/200mm	250mm	250mm	200mm	200mm	200mm	300mm	300mm	300mm
	R轴	旋转范围	±360°	±360°	±360°	±360°	±360°	±360°	±360°	±360°	±360°	±360°	±360°	±360°
最高速度			X轴	600°/s	600°/s	600°/s	375°/s	375°/s	375°/s	375°/s	300°/s	250°/s	300°/s	250°/s
			Y轴	600°/s	600°/s	600°/s	600°/s	600°/s	600°/s	600°/s	600°/s	600°/s	375°/s	375°/s
			X、Y轴合成	5.2m/s	6.3m/s	7.3m/s	7.1m/s	7.7m/s	9.0m/s	7.1m/s	6.8m/s	6.6m/s	6.5m/s	6.8m/s
			Z轴	1.3m/s	1.3m/s	1.3m/s	1.21m/s	1.21m/s	1.2m/s	1.1m/s	1.1m/s	1.1m/s	1.4m/s	1.4m/s
			R轴	1667°/s	1667°/s	1667°/s	1666.7°/s	1500°/s	1666.7°/s	1500°/s	1500°/s	1500°/s	1000°/s	1000°/s
标准循环时间（2kg）			0.35s	0.35s	0.36s	0.37s	0.37s	0.38s	0.39s	0.38s	0.38s	0.4s	0.38s	0.38s
重复定位精度			X、Y轴	±0.01mm	±0.01mm	±0.01mm	±0.015mm	±0.015mm	±0.015mm	±0.015mm	±0.015mm	±0.015mm	±0.03mm	±0.03mm
			Z轴	±0.01mm	±0.01mm	±0.01mm	±0.015mm	±0.01mm	±0.01mm	±0.01mm	±0.01mm	±0.01mm	±0.02mm	±0.02mm
			R轴	±0.005°	±0.005°	±0.005°	±0.005°	±0.005°	±0.005°	±0.005°	±0.005°	±0.005°	±0.01°	±0.01°
额定/最大负载			2kg/5kg	2kg/5kg	2kg/5kg	2kg/5kg	2kg/5kg	2kg/5kg	5kg/10kg	5kg/10kg	5kg/10kg	10kg/20kg	10kg/20kg	10kg/20kg
R 轴允许装载的 惯性力矩 (额定/最大)			0.005 kg·m ²	0.005 kg·m ²	0.005 kg·m ²	0.005 kg·m ²	0.005 kg·m ²	0.005 kg·m ²	0.05 kg·m ²	0.05 kg·m ²	0.05 kg·m ²	0.1kg·m ²	0.1kg·m ²	0.1kg·m ²
			0.035kg·m ²	0.035 kg·m ²	0.035 kg·m ²	0.035 kg·m ²	0.035 kg·m ²	0.035 kg·m ²	0.2 kg·m ²	0.2 kg·m ²	0.2 kg·m ²	0.5 kg·m ²	0.5kg·m ²	0.5 kg·m ²
用户信号线			0.2sq×16线， 8路输出， 6路输入	0.2sq×16线， 8路输出， 6路输入	0.2sq×16线， 8路输出， 6路输入	0.2sq×16线， 8路输出， 6路输入	0.2sq×16线， 8路输出， 6路输入	0.2sq×16线， 8路输出， 6路输入	0.2sq×16线， 8路输出， 6路输入	0.2sq×16线， 8路输出， 6路输入	0.2sq×16线， 8路输出， 6路输入	0.2sq×16线， 8路输出， 6路输入	0.2sq×16线， 8路输出， 6路输入	0.2sq×16线， 8路输出， 6路输入
用户配管			Φ6×2根	Φ6×2根	Φ6×2根	Φ6×2根	Φ6×2根	Φ6×2根	Φ6×2根	Φ6×2根	Φ6×2根	Φ6×2根	Φ6×2根	Φ6×2根
限位保护			1、软件限位 2、机械限位 (X、Y、Z轴)	1、软件限位 2、机械限位 (X、Y、Z轴)	1、软件限位 2、机械限位 (X、Y、Z轴)	1、软件限位 2、机械限位 (X、Y、Z轴)	1、软件限位 2、机械限位 (X、Y、Z轴)	1、软件限位 2、机械限位 (X、Y、Z轴)	1、软件限位 2、机械限位 (X、Y、Z轴)	1、软件限位 2、机械限位 (X、Y、Z轴)	1、软件限位 2、机械限位 (X、Y、Z轴)	1、软件限位 2、机械限位 (X、Y、Z轴)	1、软件限位 2、机械限位 (X、Y、Z轴)	1、软件限位 2、机械限位 (X、Y、Z轴)
重量			13.1kg	13.3kg	13.6kg	20kg	20.7kg	22.3kg	24.3kg	25kg	26.5kg	43.5kg	44.8kg	46.3kg

GR系列-四轴SCARA机器人

型号		GR4215	GR6520	FR5215	FR6115	FR8320	
图示							
种类		水平多关节	水平多关节	水平多关节	水平多关节	水平多关节	
轴数		4	4	4	4	4	
臂长		400mm	600mm	550mm	600mm	850mm	
轴规格	X轴	手臂长度	200mm	300mm	250mm	300mm	425mm
		旋转范围	±136°	±140°	±360°	±360°	±360°
	Y轴	手臂长度	200mm	300mm	300mm	300mm	425mm
		旋转范围	±145°	±152°	±360°	±360°	±360°
	Z轴	行程	150mm	200mm	150mm	150mm	200mm
	R轴	旋转范围	±360°	±360°	±360°	±360°	±360°
最高速度	X轴	600°/s	375°/s	517.6°/s	517.6°/s	297°/s	
	Y轴	600°/s	600°/s	374.3°/s	374.3°/s	297°/s	
	X、Y轴合成	6.3m/s	7.7m/s	6.9m/s	7.4m/s	6.6m/s	
	Z轴	1.3m/s	1.13m/s	1.3m/s	1.3m/s	1.4m/s	
	R轴	1449°/s	1823°/s	1666.7°/s	1666.7°/s	1500°/s	
标准循环时间		0.35s (2kg)	0.39s (5kg)	0.42s (2kg)	0.38s (1kg)	0.45s (3kg)	
重复定位精度	X、Y轴	±0.01mm	±0.015mm	±0.025mm	±0.025mm	±0.035mm	
	Z轴	±0.01mm	±0.01mm	±0.01mm	±0.01mm	±0.02mm	
	R轴	±0.005°	±0.005°	±0.005°	±0.005°	±0.01°	
额定/最大负载		2kg/5kg	5kg/10kg	2kg/5kg	1kg/3kg	3kg/6kg	
R 轴允许装载的 惯性力矩 (额定/最大)		0.006 kg·m ²	0.035 kg·m ²	0.005 kg·m ²	0.005 kg·m ²	0.05 kg·m ²	
		0.045 kg·m ²	0.138 kg·m ²	0.035 kg·m ²	0.035 kg·m ²	0.2 kg·m ²	
用户信号线		0.2sq×26线, 用户自定义 输入输出。	0.2sq×26线, 用户自定义 输入输出。	0.2sq×16线, 8路输出, 6路输入	0.2sq×16线, 8路输出, 6路输入	0.2sq×26线, 用户自定义 输入输出。	
用户配管		Φ6×2根 Φ4×1根	Φ6×2根 Φ4×1根	Φ4×2根	Φ4×2根	Φ6×3根	
限位保护		1、软件限位 2、机械限位 (X、Y、Z轴)	1、软件限位 2、机械限位 (X、Y、Z轴)	软件限位	软件限位	软件限位	
重量		13.35kg	22.75kg	21kg	21.5kg	41kg	

FR系列-四轴吊挂式SCARA机器人

型号	FR5215	FR6115	FR8320
图示			
种类	水平多关节	水平多关节	水平多关节
轴数	4	4	4
臂长	550mm	600mm	850mm
轴规格	250mm	300mm	425mm
	±360°	±360°	±360°
	300mm	300mm	425mm
	±360°	±360°	±360°
	150mm	150mm	200mm
	±360°	±360°	±360°
最高速度	517.6°/s	517.6°/s	297°/s
	374.3°/s	374.3°/s	297°/s
	6.9m/s	7.4m/s	6.6m/s
	1.3m/s	1.3m/s	1.4m/s
	1666.7°/s	1666.7°/s	1500°/s
标准循环时间	0.42s (2kg)	0.38s (1kg)	0.45s (3kg)
重复定位精度	±0.025mm	±0.025mm	±0.035mm
	±0.01mm	±0.01mm	±0.02mm
	±0.005°	±0.005°	±0.01°
额定/最大负载	2kg/5kg	1kg/3kg	3kg/6kg
R 轴允许装载的惯性力矩(额定/最大)	0.005 kg·m²	0.005 kg·m²	0.05 kg·m²
	0.035 kg·m²	0.035 kg·m²	0.2 kg·m²
用户信号线	0.2sq×16线，8路输出，6路输入	0.2sq×16线，8路输出，6路输入	0.2sq×26线，用户自定义输入输出。
用户配管	Φ4×2根	Φ4×2根	Φ6×3根
限位保护	软件限位	软件限位	软件限位
重量	21kg	21.5kg	41kg

TR系列-三轴SCARA机器人

型号	TR3208	TR4208	TR5208
图示			
种类	水平多关节	水平多关节	水平多关节
轴数	3	3	3
臂长	300mm	400mm	500mm
轴规格	100mm	200mm	300mm
	±127°	±127°	±127°
	200mm	200mm	200mm
	±142°	±142°	±142°
	75mm	75mm	75mm
最高速度	600°/s	600°/s	600°/s
	375°/s	375°/s	375°/s
	4.45m/s	5.5m/s	6.5m/s
	0.83m/s	0.83m/s	0.83m/s
标准循环时间(2kg)	0.45s	0.4s	0.45s
重复定位精度	±0.01mm	±0.01mm	±0.01mm
	±0.01mm	±0.01mm	±0.01mm
额定/最大负载	2kg/5kg	2kg/5kg	2kg/5kg
用户信号线	0.2sq×16线，8路输出，6路输入	0.2sq×16线，8路输出，6路输入	0.2sq×16线，8路输出，6路输入
用户配管	Φ6×2根	Φ6×2根	Φ6×2根
限位保护	1、软件限位 2、机械限位(X、Y、Z轴)	1、软件限位 2、机械限位(X、Y、Z轴)	1、软件限位 2、机械限位(X、Y、Z轴)
重量	11.5kg	11.8kg	12.1kg

SD系列-六轴机器人

型号	ADT-SD600	ADT-SD700	ADT-SD900
图示			
种类	垂直多关节	垂直多关节	垂直多关节
轴数	6	6	6
臂长	596mm	707mm	906mm
重复定位精度	±0.02mm	±0.02mm	±0.03mm
手腕负载	4kg	7kg	7kg
运动范围	轴1 +170°/-170° 轴2 +144°/-80° 轴3 +54°/-194° 轴4 +170°/-170° 轴5 +119°/-119° 轴6 +360°/-360°	轴1 +170°/-170° 轴2 +135°/-96° 轴3 +65°/-195° 轴4 +170°/-170° 轴5 +120°/-120° 轴6 +360°/-360°	轴1 +170°/-170° 轴2 +135°/-96° 轴3 +65°/-195° 轴4 +170°/-170° 轴5 +120°/-120° 轴6 +360°/-360°
最大速度	轴1 440°/s 轴2 355°/s 轴3 440°/s 轴4 490°/s 轴5 450°/s 轴6 720°/s	轴1 440°/s 轴2 355°/s 轴3 440°/s 轴4 480°/s 轴5 450°/s 轴6 705°/s	轴1 355°/s 轴2 355°/s 轴3 355°/s 轴4 480°/s 轴5 450°/s 轴6 705°/s
工作环境温度	0~+40℃	0~+40℃	0~+40℃
防护等级	IP54	IP54	IP54
噪音水平	≤70dB(A)	≤70dB(A)	≤70dB(A)
安装方式	地面，悬挂，倾斜	地面，悬挂，倾斜	地面，悬挂，倾斜
重量	32Kg	50Kg	52Kg

3-6 轴点胶控制系统



DJ904V (三、四轴驱控一体)
DJ8849V (三、四轴)
DJ1600V (五、六轴)

- 可控制轴数：3-6 轴
- DJ904V (驱控一体) 集成步进驱动
支持两相 42 或 57 开环步进电机
- PLT、TCF、G 代码导图
- 多种加工方式
- 轨迹、拐角可单独进行优化处理

控制功能

- 2-6 轴插补，支持空间直线、空间圆弧、空间椭圆，样条曲线。
- 采用速度前瞻算法，自动圆弧拐角速度,同时可自动圆角拐点
- 支持标准的Modbus ASCII、Modbus RTU以及Modbus TCP通讯协议
- 支持专为解决非标工艺的Lua脚本功能
- 支持空移、直线、椭圆、样条曲线、文件调用等丰富的加工指令，以及开放式的用户自定义指令(指令具体动作客户可自己编写)
- 可由电脑导入PLT文件和G代码文件。
- 图形预览与实时动态显示加工轨迹。
- 循环加工、单个加工、自动加工、单步加工等多种加工方式。
- 文件教导和编辑功能，提供批量修改、阵列复制、图形平移、图形缩放、自动圆角等高级编辑功能，具有常用图形库方便客户调用。

IO

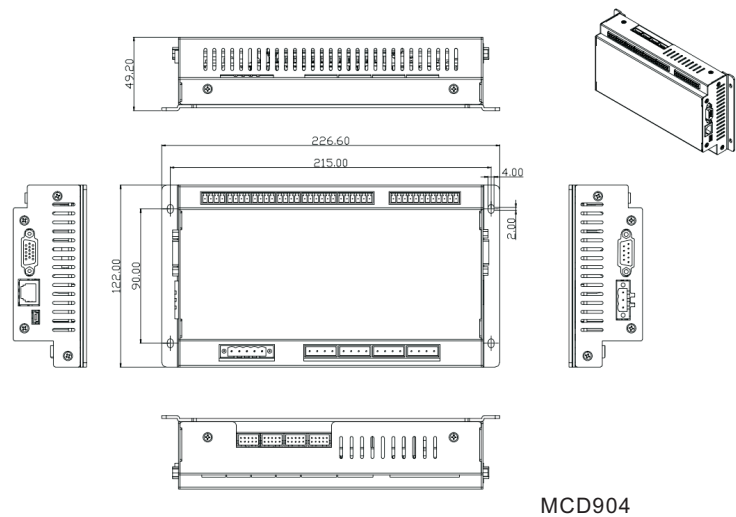
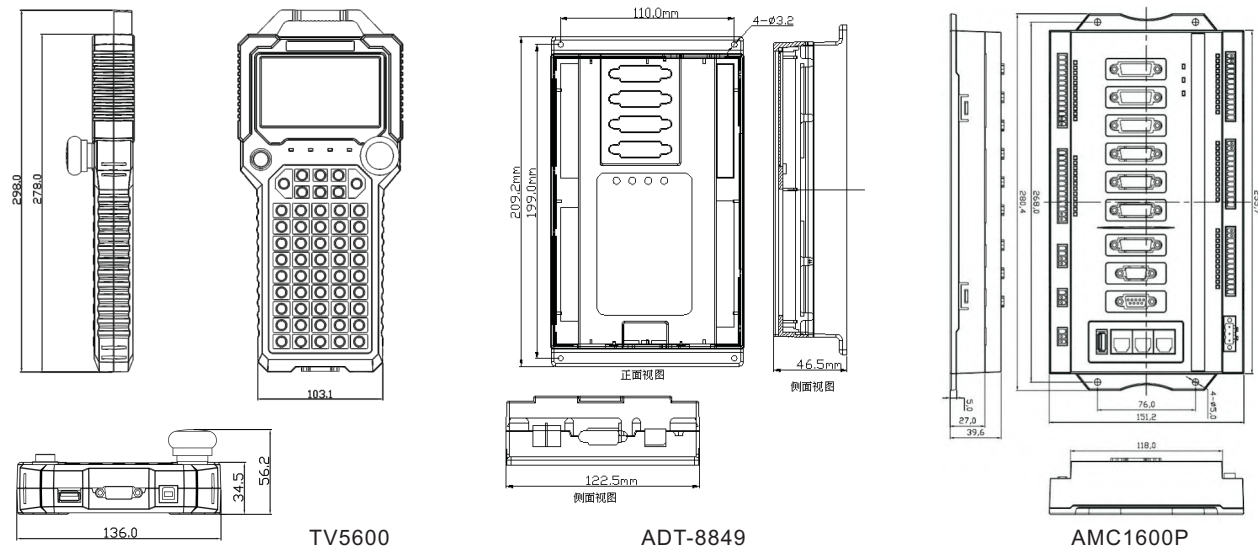
- 输出类型：全部光耦隔离，NPN集电极开路5-24VDC，额定电流 0.5A，单路最大电流可达 1A
- 输入类型：全部光耦隔离，输入电压：12-24V
- 每轴硬件正负限位，原点以及停止、启动外部按钮（限位输入可设置无效作为通用输入）

应用环境

- 工作温度：45℃
- 储存温度：-40℃—55℃
- 工作湿度：40%—80%
- 储存湿度：0%—95%

尺寸说明

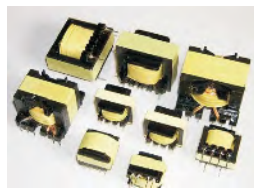
单位:(mm)



应用领域



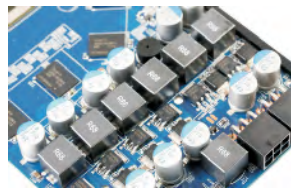
电声行业



电感行业



通讯行业



电子行业



LED 行业

4-6 轴视觉点胶控制系统



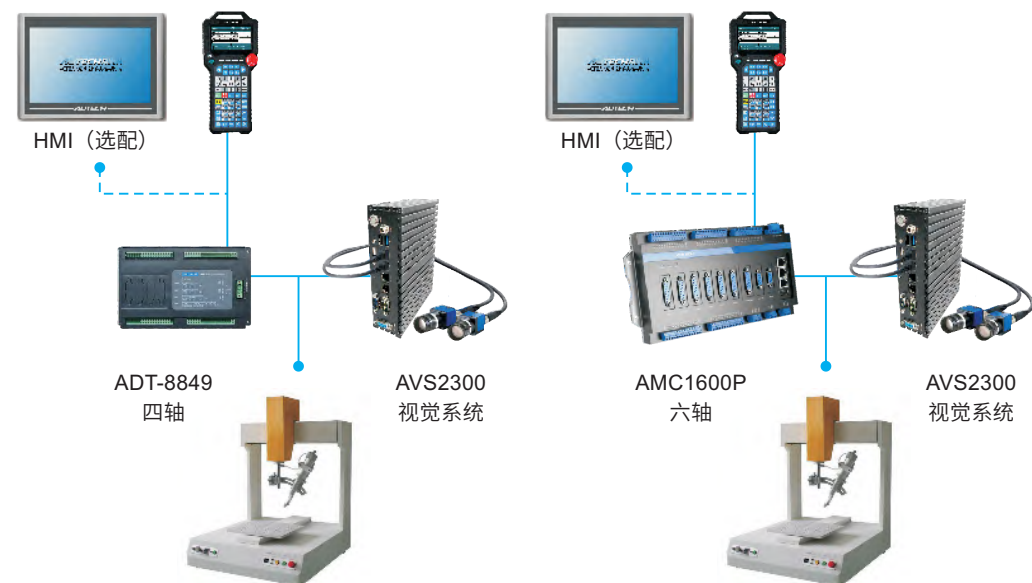
- 可控制轴数：4-6轴
- 最高脉冲频率：2MHZ
- 支持触摸屏或手持盒
- 支持视觉定位纠偏



控制功能

- 2-6 轴插补，支持空间直线、空间圆弧、空间椭圆，样条曲线。
- 采用速度前瞻算法，自动圆弧拐角速度,同时可自动圆角拐点
- 支持标准的Modbus ASCII、Modbus RTU以及Modbus TCP通讯协议
- 支持专为解决非标工艺的Lua脚本功能
- 支持空移、直线、椭圆、样条曲线、文件调用等丰富的加工指令，以及开放式的用户自定义指令(指令具体动作客户可自己编写)
- 与视觉配合，支持相机教导、针头教导两种模式
- 支持多个mark点，多个模板，最多可支持200个mark进行独立纠偏
- 支持视觉一键标定计算像素单位
- 支持机械一键对针标定，计算相机与针头的机械间距

接线示意图

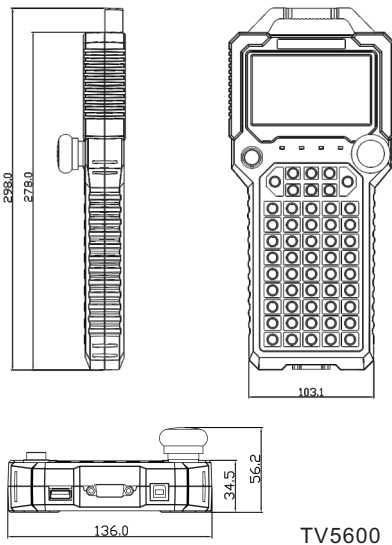


应用环境

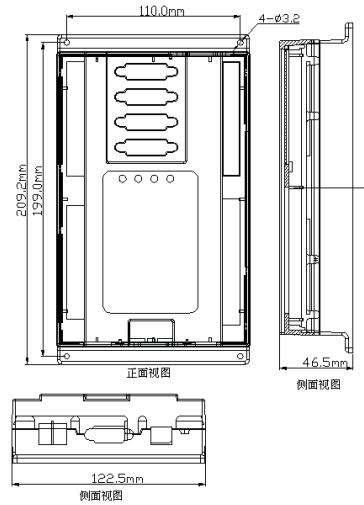
- 工作温度：45℃
- 储存温度：-40℃—55℃
- 工作湿度：40%—80%
- 储存湿度：0%—95%

尺寸说明

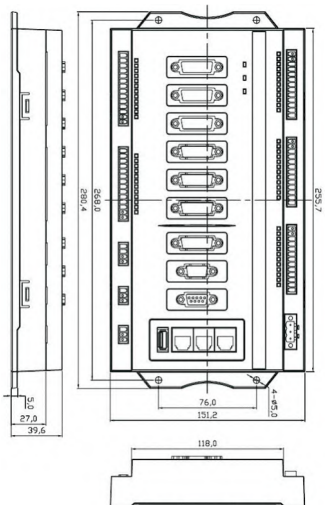
单位:(mm)



TV5600



ADT-8849

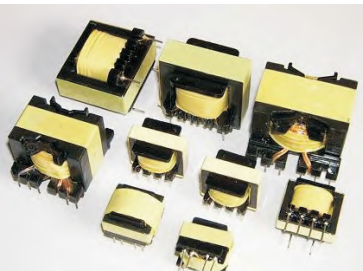


AMC1600P

应用领域



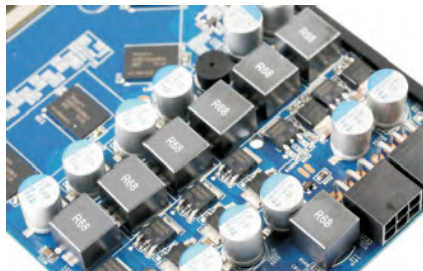
电声行业



电感行业



通讯行业



电子行业



LED 行业

12 轴弹簧机控制系统



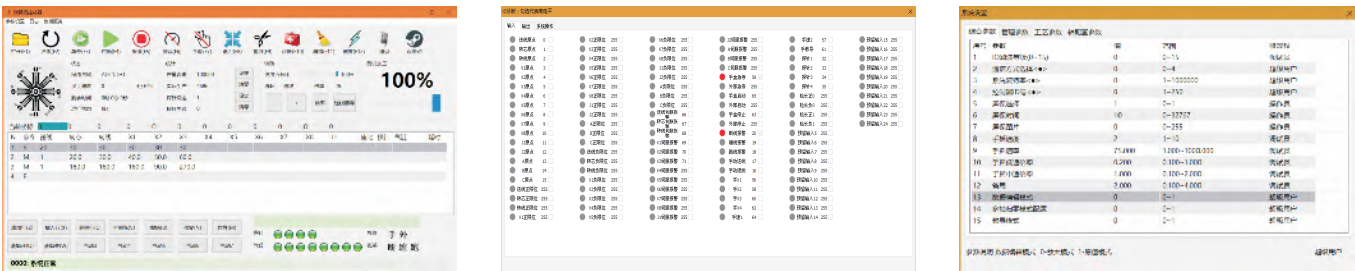
TH1200A-A01系列

- 可控轴数：6-12 轴
- 可控机型：12 轴万能弹簧机，6 轴压簧机，7-12 轴线成型机
- EtherCAT 总线控制
- 支持 4 组探针
- 支持送线架缠线，断线，跑线报警检测
- 送线架加速输出功能

控制功能

- 系统采用 AMC1600E+PC 的分体式控制方案，成熟稳定。
- 支持12轴（最多可扩展到16轴）EtherCAT总线控制及其中6轴可选脉冲控制。
- 支持12轴万能弹簧机，6轴压簧机，7-12轴线成型机。
- 可支持远程操作(连外网后可远程监控或远程更新程序等)。
- 支持12轴手持盒。
- 支持鼠标,键盘,支持通用显示器(可支持触屏)。
- 上位机图形界面采用Windows风格，美观大方。
- 上下位机采用网络通信(可选串口通信)，传输稳定迅速。
- 支持36路输入(含4路探针)，24路输出。
- 提供多级权限管理，参数跨版本备份及恢复，方便设备维护升级。
- 支持手轮，测试加工，方便编程调试。
- 表格式编程，支持示教录入，编程简单快捷。
- 支持送线架缠线，跑线，断线报警检测。
- 支持IO端口，电平自由配置。
- 支持多国语言，语言包可由客户自己翻译

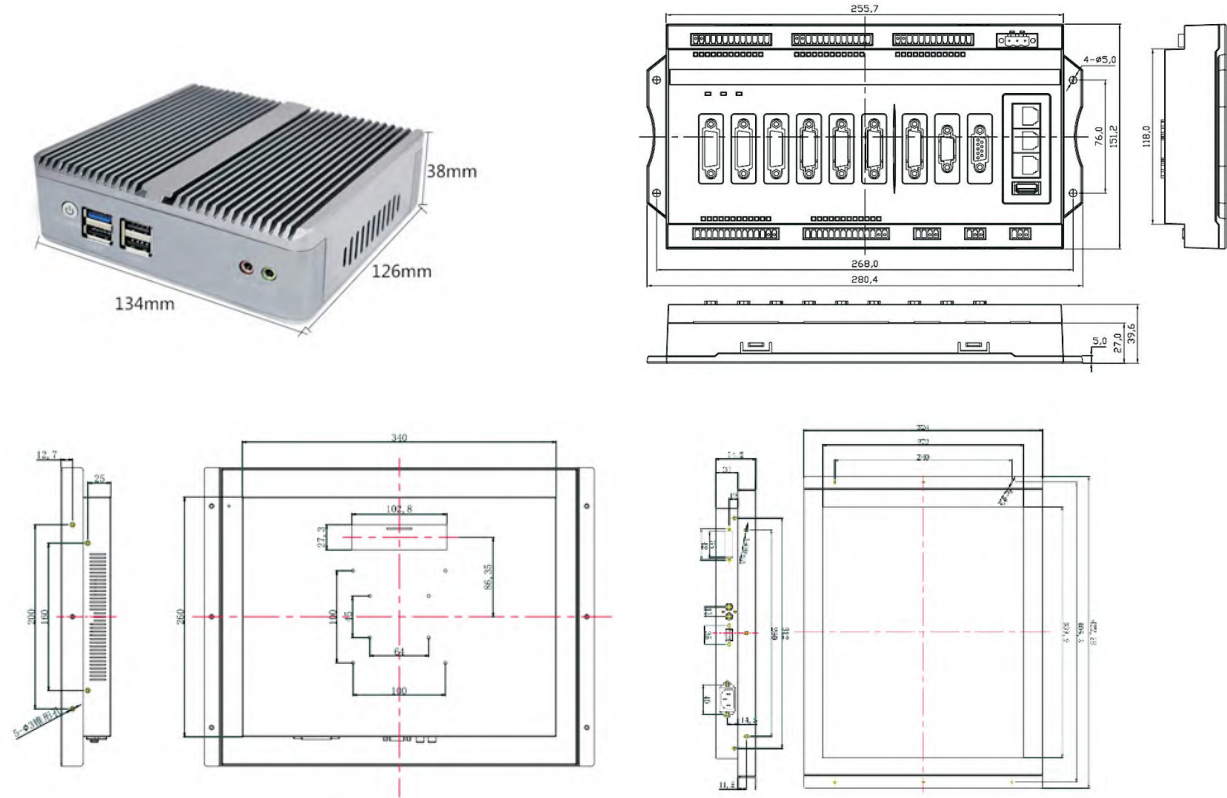
软件界面



产品配置

物品名称	说明	数量	备注
控制器	AMC1600E	1台	标配
PC工控机	工业级电脑	1台	标配
显示器	带触摸	1台	标配
手持盒	TH120A-A01	1台	标配
网线	数据传输线(5米)	1条	标配

尺寸说明（单位：mm）



可选配件



12轴手持盒

QXE EtherCAT 总线伺服

QXM 脉冲伺服

数控车床/铣床控制系统



CNC9620 (2轴)
普及型数控车床控制系统



CNC9640 (4轴)
普及型数控铣床控制系统



CNC9650 (5轴)
数控铣床控制系统

功能特性

- 微米级插补精度；
- 可以根据不同用户需求配置步进、伺服驱动器，实现高性价比。
- USB、U盘、RS232COM 通讯等多种通讯方式，轻松帮助用户实现不同的数据传输要求和软件升级。
- 具备网络接口，支持远程监视和DNC文件传输加工。
- 开放式平台，可根据客户需求量身定制专机系统。
- 完善的自诊断功能，内、外部状态实时显示，出现异常立即报警。
- 支持外部附加面板、手持盒操作，方便客户对刀。
- 宏变量、宏定义编程，实现多种逻辑关系。支持带参数的宏程序调用，使用户编程更方便。
- DXF+G代码模板功能,将DXF自动转换为G代码进行加工。
- 具备自动分中,对刀仪等多种对刀方式。
- 示教功能：示教+精简指令编程，采用表格式教导方式，教导方法简单，直观。
- 具备通讯宏指令，可读取MODEBUS总线外设数据。
- 支持绝对值伺服，系统无需归零。
- 支持中英文，并提供字典文件用户可自行翻译成其它语言。

参数表格化

输入输出地址号任意设置，只需要在配置表地址栏填写对应的数值。

输入参数	输出格式	类型	范围	单位	备注
001 输入地址	001 输出地址	int	0~255	mm	001 输入地址
002 输入地址	002 输出地址	int	0~255	mm	002 输入地址
003 输入地址	003 输出地址	int	0~255	mm	003 输入地址
004 输入地址	004 输出地址	int	0~255	mm	004 输入地址
005 输入地址	005 输出地址	int	0~255	mm	005 输入地址
006 输入地址	006 输出地址	int	0~255	mm	006 输入地址
007 输入地址	007 输出地址	int	0~255	mm	007 输入地址
008 输入地址	008 输出地址	int	0~255	mm	008 输入地址
009 输入地址	009 输出地址	int	0~255	mm	009 输入地址
010 输入地址	010 输出地址	int	0~255	mm	010 输入地址
011 输入地址	011 输出地址	int	0~255	mm	011 输入地址
012 输入地址	012 输出地址	int	0~255	mm	012 输入地址
013 输入地址	013 输出地址	int	0~255	mm	013 输入地址
014 输入地址	014 输出地址	int	0~255	mm	014 输入地址
015 输入地址	015 输出地址	int	0~255	mm	015 输入地址
016 输入地址	016 输出地址	int	0~255	mm	016 输入地址
017 输入地址	017 输出地址	int	0~255	mm	017 输入地址
018 输入地址	018 输出地址	int	0~255	mm	018 输入地址
019 输入地址	019 输出地址	int	0~255	mm	019 输入地址
020 输入地址	020 输出地址	int	0~255	mm	020 输入地址
021 输入地址	021 输出地址	int	0~255	mm	021 输入地址
022 输入地址	022 输出地址	int	0~255	mm	022 输入地址
023 输入地址	023 输出地址	int	0~255	mm	023 输入地址
024 输入地址	024 输出地址	int	0~255	mm	024 输入地址
025 输入地址	025 输出地址	int	0~255	mm	025 输入地址
026 输入地址	026 输出地址	int	0~255	mm	026 输入地址
027 输入地址	027 输出地址	int	0~255	mm	027 输入地址
028 输入地址	028 输出地址	int	0~255	mm	028 输入地址
029 输入地址	029 输出地址	int	0~255	mm	029 输入地址
030 输入地址	030 输出地址	int	0~255	mm	030 输入地址
031 输入地址	031 输出地址	int	0~255	mm	031 输入地址
032 输入地址	032 输出地址	int	0~255	mm	032 输入地址
033 输入地址	033 输出地址	int	0~255	mm	033 输入地址
034 输入地址	034 输出地址	int	0~255	mm	034 输入地址
035 输入地址	035 输出地址	int	0~255	mm	035 输入地址
036 输入地址	036 输出地址	int	0~255	mm	036 输入地址
037 输入地址	037 输出地址	int	0~255	mm	037 输入地址
038 输入地址	038 输出地址	int	0~255	mm	038 输入地址
039 输入地址	039 输出地址	int	0~255	mm	039 输入地址
040 输入地址	040 输出地址	int	0~255	mm	040 输入地址
041 输入地址	041 输出地址	int	0~255	mm	041 输入地址
042 输入地址	042 输出地址	int	0~255	mm	042 输入地址
043 输入地址	043 输出地址	int	0~255	mm	043 输入地址
044 输入地址	044 输出地址	int	0~255	mm	044 输入地址
045 输入地址	045 输出地址	int	0~255	mm	045 输入地址
046 输入地址	046 输出地址	int	0~255	mm	046 输入地址
047 输入地址	047 输出地址	int	0~255	mm	047 输入地址
048 输入地址	048 输出地址	int	0~255	mm	048 输入地址
049 输入地址	049 输出地址	int	0~255	mm	049 输入地址
050 输入地址	050 输出地址	int	0~255	mm	050 输入地址
051 输入地址	051 输出地址	int	0~255	mm	051 输入地址
052 输入地址	052 输出地址	int	0~255	mm	052 输入地址
053 输入地址	053 输出地址	int	0~255	mm	053 输入地址
054 输入地址	054 输出地址	int	0~255	mm	054 输入地址
055 输入地址	055 输出地址	int	0~255	mm	055 输入地址
056 输入地址	056 输出地址	int	0~255	mm	056 输入地址
057 输入地址	057 输出地址	int	0~255	mm	057 输入地址
058 输入地址	058 输出地址	int	0~255	mm	058 输入地址
059 输入地址	059 输出地址	int	0~255	mm	059 输入地址
060 输入地址	060 输出地址	int	0~255	mm	060 输入地址
061 输入地址	061 输出地址	int	0~255	mm	061 输入地址
062 输入地址	062 输出地址	int	0~255	mm	062 输入地址
063 输入地址	063 输出地址	int	0~255	mm	063 输入地址
064 输入地址	064 输出地址	int	0~255	mm	064 输入地址
065 输入地址	065 输出地址	int	0~255	mm	065 输入地址
066 输入地址	066 输出地址	int	0~255	mm	066 输入地址
067 输入地址	067 输出地址	int	0~255	mm	067 输入地址
068 输入地址	068 输出地址	int	0~255	mm	068 输入地址
069 输入地址	069 输出地址	int	0~255	mm	069 输入地址
070 输入地址	070 输出地址	int	0~255	mm	070 输入地址
071 输入地址	071 输出地址	int	0~255	mm	071 输入地址
072 输入地址	072 输出地址	int	0~255	mm	072 输入地址
073 输入地址	073 输出地址	int	0~255	mm	073 输入地址
074 输入地址	074 输出地址	int	0~255	mm	074 输入地址
075 输入地址	075 输出地址	int	0~255	mm	075 输入地址
076 输入地址	076 输出地址	int	0~255	mm	076 输入地址
077 输入地址	077 输出地址	int	0~255	mm	077 输入地址
078 输入地址	078 输出地址	int	0~255	mm	078 输入地址
079 输入地址	079 输出地址	int	0~255	mm	079 输入地址
080 输入地址	080 输出地址	int	0~255	mm	080 输入地址
081 输入地址	081 输出地址	int	0~255	mm	081 输入地址
082 输入地址	082 输出地址	int	0~255	mm	082 输入地址
083 输入地址	083 输出地址	int	0~255	mm	083 输入地址
084 输入地址	084 输出地址	int	0~255	mm	084 输入地址
085 输入地址	085 输出地址	int	0~255	mm	085 输入地址
086 输入地址	086 输出地址	int	0~255	mm	086 输入地址
087 输入地址	087 输出地址	int	0~255	mm	087 输入地址
088 输入地址	088 输出地址	int	0~255	mm	088 输入地址
089 输入地址	089 输出地址	int	0~255	mm	089 输入地址
090 输入地址	090 输出地址	int	0~255	mm	090 输入地址
091 输入地址	091 输出地址	int	0~255	mm	091 输入地址
092 输入地址	092 输出地址	int	0~255	mm	092 输入地址
093 输入地址	093 输出地址	int	0~255	mm	093 输入地址
094 输入地址	094 输出地址	int	0~255	mm	094 输入地址
095 输入地址	095 输出地址	int	0~255	mm	095 输入地址
096 输入地址	096 输出地址	int	0~255	mm	096 输入地址
097 输入地址	097 输出地址	int	0~255	mm	097 输入地址
098 输入地址	098 输出地址	int	0~255	mm	098 输入地址
099 输入地址	099 输出地址	int	0~255	mm	099 输入地址
100 输入地址	100 输出地址	int	0~255	mm	100 输入地址
101 输入地址	101 输出地址	int	0~255	mm	101 输入地址
102 输入地址	102 输出地址	int	0~255	mm	102 输入地址
103 输入地址	103 输出地址	int	0~255	mm	103 输入地址
104 输入地址	104 输出地址	int	0~255	mm	104 输入地址
105 输入地址	105 输出地址	int	0~255	mm	105 输入地址
106 输入地址	106 输出地址	int	0~255	mm	106 输入地址
107 输入地址	107 输出地址	int	0~255	mm	107 输入地址
108 输入地址	108 输出地址	int	0~255	mm	108 输入地址
109 输入地址	109 输出地址	int	0~255	mm	109 输入地址
110 输入地址	110 输出地址	int	0~255	mm	110 输入地址
111 输入地址	111 输出地址	int	0~255	mm	111 输入地址
112 输入地址	112 输出地址	int	0~255	mm	112 输入地址
113 输入地址	113 输出地址	int	0~255	mm	113 输入地址
114 输入地址	114 输出地址	int	0~255	mm	114 输入地址
115 输入地址	115 输出地址	int	0~255	mm	115 输入地址
116 输入地址	116 输出地址	int	0~255	mm	116 输入地址
117 输入地址	117 输出地址	int	0~255	mm	117 输入地址
118 输入地址	118 输出地址	int	0~255	mm	118 输入地址
119 输入地址	119 输出地址	int	0~255	mm	119 输入地址
120 输入地址	120 输出地址	int	0~255	mm	120 输入地址
121 输入地址	121 输出地址	int	0~255	mm	121 输入地址
122 输入地址	122 输出地址	int	0~255	mm	122 输入地址
123 输入地址	123 输出地址	int	0~255	mm	123 输入地址
124 输入地址	124 输出地址	int	0~255	mm	124 输入地址
125 输入地址	125 输出地址	int	0~255	mm	125 输入地址
126 输入地址	126 输出地址	int	0~255	mm	126 输入地址
127 输入地址	127 输出地址	int	0~255	mm	127 输入地址
128 输入地址	128 输出地址	int	0~255	mm	128 输入地址
129 输入地址	129 输出地址	int	0~255	mm	129 输入地址
130 输入地址	130 输出地址	int	0~255	mm	130 输入地址
131 输入地址	131 输出地址	int	0~255	mm	131 输入地址
132 输入地址	132 输出地址	int	0~255	mm	132 输入地址
133 输入地址	133 输出地址	int	0~255	mm	133 输入地址
134 输入地址	134 输出地址	int	0~255	mm	134 输入地址
135 输入地址	135 输出地址	int	0~255	mm	135 输入地址
136 输入地址	136 输出地址	int	0~255	mm	136 输入地址
137 输入地址	137 输出地址	int	0~255	mm	137 输入地址
138 输入地址	138 输出地址	int	0~255	mm	138 输入地址
139 输入地址	139 输出地址	int	0~255	mm	139 输入地址
140 输入地址	140 输出地址	int	0~255	mm	140 输入地址
141 输入地址	141 输出地址	int	0~255	mm	141 输入地址
142 输入地址	142 输出地址	int	0~255	mm	142 输入地址
143 输入地址	143 输出地址	int	0~255	mm	143 输入地址
144 输入地址	144 输出地址	int	0~255	mm	144 输入地址
145 输入地址	145 输出地址	int	0~255	mm	145 输入地址
146 输入地址	146 输出地址	int	0~255	mm	146 输入地址
147 输入地址	147 输出地址	int	0~255	mm	147 输入地址
148 输入地址	148 输出地址	int	0~255	mm	148 输入地址
149 输入地址	149 输出地址	int	0~255	mm	149 输入地址
150 输入地址	150 输出地址	int	0~255	mm	150 输入地址
151 输入地址	151 输出地址	int	0~255	mm	151 输入地址
152 输入地址	152 输出地址	int	0~255	mm	152 输入地址
153 输入地址	153 输出地址	int	0~255	mm	153 输入地址
154 输入地址	154 输出地址	int	0~255	mm	154 输入地址
155 输入地址	155 输出地址	int	0~255	mm	155 输入地址
156 输入地址	156 输出地址	int	0~255	mm	156 输入地址
157 输入地址	157 输出地址	int	0~255	mm	157 输入地址
158 输入地址	158 输出地址	int	0~255	mm	158 输入地址
159 输入地址	159 输出地址	int	0~255	mm	159 输入地址
160 输入地址	160 输出地址	int	0~255	mm	160 输入地址
161 输入地址	161 输出地址	int	0~255	mm	161 输入地址
162 输入地址	162 输出地址	int	0~255	mm	162 输入地址
163 输入地址	163 输出地址	int	0~255	mm	163 输入地址
164 输入地址	164 输出地址	int	0~255	mm	164 输入地址
165 输入地址	165 输出地址	int	0~255	mm	165 输入地址
166 输入地址	166 输出地址	int	0~255	mm	166 输入地址
167 输入地址	167 输出地址	int	0~255	mm	167 输入地址
168 输入地址	168 输出地址	int	0~255	mm	168 输入地址
169 输入地址	169 输出地址	int	0~255	mm	169 输入地址
170 输入地址	170 输出地址	int	0~255	mm	170 输入地址
171 输入地址	171 输出地址	int	0~255	mm	171 输入地址
172 输入地址	172 输出地址	int	0~255	mm	172 输入地址
173 输入地址	173 输出地址	int	0~255	mm	173 输入地址
174 输入地址	174 输出地址	int	0~255	mm	174 输入地址
175 输入地址	175 输出地址	int	0~255	mm	175 输入地址
176 输入地址	176 输出地址	int	0~255	mm	176 输入地址
177 输入地址	177 输出地址	int	0~255	mm	177 输入地址
178 输入地址	178 输出地址	int	0~255	mm	178 输入地址
179 输入地址	179 输出地址	int	0~255	mm	179 输入地址
180 输入地址	180 输出地址	int	0~255	mm	180 输入地址
181 输入地址	181 输出地址	int	0~255	mm	181 输入地址
182 输入地址	182 输出地址	int	0~255	mm	182 输入地址
183 输入地址	183 输出地址	int	0~255	mm	183 输入地址
184 输入地址	184 输出地址	int	0~255	mm	184 输入地址
185 输入地址	185 输出地址	int	0~255	mm	185 输入地址
186 输入地址	186 输出地址	int	0~255	mm	186 输入地址
187 输入地址	187 输出地址	int	0~255	mm	187 输入地址
188 输入地址	188 输出地址	int	0~255	mm	188 输入地址
189 输入地址	189 输出地址	int	0~255	mm	189 输入地址
190 输入地址	190 输出地址	int	0~255	mm	190 输入地址
191 输入地址	191 输出地址	int	0~255	mm	191 输入地址
192 输入地址	192 输出地址	int	0~255	mm	192 输入地址
193 输入地址	193 输出地址	int	0~255	mm	193 输入地址
194 输入地址	194 输出地址	int	0~255	mm	194 输入地址
195 输入地址	195 输出地址	int	0~255	mm	195 输入地址
196 输入地址	196 输出地址	int	0~255	mm	196 输入地址
197 输入地址	197 输出地址	int	0~255	mm	197 输入地址
198 输入地址	198 输出地址	int	0~255	mm	198 输入地址
199 输入地址	199 输出地址	int	0~255	mm	199 输入地址
200 输入地址	200 输出地址	int	0~255	mm	200 输入地址
201 输入地址	201 输出地址	int	0~255	mm	201 输入地址
202 输入地址	202 输出地址	int	0~255	mm	202 输入地址
203 输入地址	203 输出地址	int	0~255	mm	203 输入地址
204 输入地址	204 输出地址	int	0~255	mm	204 输入地址
205 输入地址	205 输出地址	int	0~255	mm	205 输入地址
206 输入地址	206 输出地址	int	0~255	mm	206 输入地址
207 输入地址	207 输出地址	int	0~255	mm	207 输入地址
208 输入地址	208 输出地址	int	0~255	mm	208 输入地址
209 输入地址	209 输出地址	int	0~255	mm	209 输入地址
210 输入					

高性能数控车床系统



CNC9940 (4 轴)



CNC9960 (6 轴)

功能特性

- 微米级插补精度；
- USB、U盘、RS232COM 通讯等多种通讯方式，轻松帮助用户实现不同的数据传输要求和软件升级；
- 具备网络接口，支持远程监视和 DNC 文件传输加工；
- 开放式平台，可根据客户需求量身定制专机系统；
- 完善的自诊断功能，内、外部状态实时显示，出现异常立即报警；
- 支持外部附加面板、手持盒操作，方便客户对刀；
- 宏变量、宏定义编程，实现多种逻辑关系。支持带参数的宏程序调用，使用户编程更方便；
- 高速智能速度预处理运动加工，加工平稳；
- 具备 RS485 扩展总线，支持 IO 外设扩展；
- 采用国际标准 G 代码，具有超大存贮空间，支持多文件与大文件加工及存贮；
- 支持强大的 B 类宏解析功能,方便用户开发自己的运动控制程序；
- DXF+G 代码模板图形解析；
- 3D 图形仿真功能；
- 多达 2000 段的前瞻及轨迹平滑算法，支持 NURBS 样条曲线插补；
- 断电保存功能、密码保护、屏保功能等；

参数表格化

输入输出地址号任意设置，只需要在配置表地址栏填写对应的数值。

名称/参数	出厂	地址	注释	备注
0001 系统版本号	0.00	0001	系统版本号	0.00
0002 系统日期	0000	0002	系统日期	0000
0003 系统时间	0000	0003	系统时间	0000
0004 系统语言	0000	0004	系统语言	0000
0005 系统单位	0000	0005	系统单位	0000
0006 系统精度	0000	0006	系统精度	0000
0007 系统速度	0000	0007	系统速度	0000
0008 系统加速度	0000	0008	系统加速度	0000
0009 系统减速度	0000	0009	系统减速度	0000
0010 系统报警	0000	0010	系统报警	0000
0011 系统故障	0000	0011	系统故障	0000
0012 系统启动	0000	0012	系统启动	0000
0013 系统停止	0000	0013	系统停止	0000
0014 系统复位	0000	0014	系统复位	0000
0015 系统急停	0000	0015	系统急停	0000
0016 系统回零	0000	0016	系统回零	0000
0017 系统换刀	0000	0017	系统换刀	0000
0018 系统冷却	0000	0018	系统冷却	0000
0019 系统润滑	0000	0019	系统润滑	0000
0020 系统排屑	0000	0020	系统排屑	0000
0021 系统吸尘	0000	0021	系统吸尘	0000
0022 系统照明	0000	0022	系统照明	0000
0023 系统风扇	0000	0023	系统风扇	0000
0024 系统加热	0000	0024	系统加热	0000
0025 系统冷却	0000	0025	系统冷却	0000
0026 系统润滑	0000	0026	系统润滑	0000
0027 系统排屑	0000	0027	系统排屑	0000
0028 系统吸尘	0000	0028	系统吸尘	0000
0029 系统照明	0000	0029	系统照明	0000
0030 系统风扇	0000	0030	系统风扇	0000
0031 系统加热	0000	0031	系统加热	0000
0032 系统冷却	0000	0032	系统冷却	0000
0033 系统润滑	0000	0033	系统润滑	0000
0034 系统排屑	0000	0034	系统排屑	0000
0035 系统吸尘	0000	0035	系统吸尘	0000
0036 系统照明	0000	0036	系统照明	0000
0037 系统风扇	0000	0037	系统风扇	0000
0038 系统加热	0000	0038	系统加热	0000
0039 系统冷却	0000	0039	系统冷却	0000
0040 系统润滑	0000	0040	系统润滑	0000
0041 系统排屑	0000	0041	系统排屑	0000
0042 系统吸尘	0000	0042	系统吸尘	0000
0043 系统照明	0000	0043	系统照明	0000
0044 系统风扇	0000	0044	系统风扇	0000
0045 系统加热	0000	0045	系统加热	0000
0046 系统冷却	0000	0046	系统冷却	0000
0047 系统润滑	0000	0047	系统润滑	0000
0048 系统排屑	0000	0048	系统排屑	0000
0049 系统吸尘	0000	0049	系统吸尘	0000
0050 系统照明	0000	0050	系统照明	0000
0051 系统风扇	0000	0051	系统风扇	0000
0052 系统加热	0000	0052	系统加热	0000
0053 系统冷却	0000	0053	系统冷却	0000
0054 系统润滑	0000	0054	系统润滑	0000
0055 系统排屑	0000	0055	系统排屑	0000
0056 系统吸尘	0000	0056	系统吸尘	0000
0057 系统照明	0000	0057	系统照明	0000
0058 系统风扇	0000	0058	系统风扇	0000
0059 系统加热	0000	0059	系统加热	0000
0060 系统冷却	0000	0060	系统冷却	0000
0061 系统润滑	0000	0061	系统润滑	0000
0062 系统排屑	0000	0062	系统排屑	0000
0063 系统吸尘	0000	0063	系统吸尘	0000
0064 系统照明	0000	0064	系统照明	0000
0065 系统风扇	0000	0065	系统风扇	0000
0066 系统加热	0000	0066	系统加热	0000
0067 系统冷却	0000	0067	系统冷却	0000
0068 系统润滑	0000	0068	系统润滑	0000
0069 系统排屑	0000	0069	系统排屑	0000
0070 系统吸尘	0000	0070	系统吸尘	0000
0071 系统照明	0000	0071	系统照明	0000
0072 系统风扇	0000	0072	系统风扇	0000
0073 系统加热	0000	0073	系统加热	0000
0074 系统冷却	0000	0074	系统冷却	0000
0075 系统润滑	0000	0075	系统润滑	0000
0076 系统排屑	0000	0076	系统排屑	0000
0077 系统吸尘	0000	0077	系统吸尘	0000
0078 系统照明	0000	0078	系统照明	0000
0079 系统风扇	0000	0079	系统风扇	0000
0080 系统加热	0000	0080	系统加热	0000
0081 系统冷却	0000	0081	系统冷却	0000
0082 系统润滑	0000	0082	系统润滑	0000
0083 系统排屑	0000	0083	系统排屑	0000
0084 系统吸尘	0000	0084	系统吸尘	0000
0085 系统照明	0000	0085	系统照明	0000
0086 系统风扇	0000	0086	系统风扇	0000
0087 系统加热	0000	0087	系统加热	0000
0088 系统冷却	0000	0088	系统冷却	0000
0089 系统润滑	0000	0089	系统润滑	0000
0090 系统排屑	0000	0090	系统排屑	0000
0091 系统吸尘	0000	0091	系统吸尘	0000
0092 系统照明	0000	0092	系统照明	0000
0093 系统风扇	0000	0093	系统风扇	0000
0094 系统加热	0000	0094	系统加热	0000
0095 系统冷却	0000	0095	系统冷却	0000
0096 系统润滑	0000	0096	系统润滑	0000
0097 系统排屑	0000	0097	系统排屑	0000
0098 系统吸尘	0000	0098	系统吸尘	0000
0099 系统照明	0000	0099	系统照明	0000
0100 系统风扇	0000	0100	系统风扇	0000

名称/参数	出厂	地址	注释	备注
0001 系统版本号	0.00	0001	系统版本号	0.00
0002 系统日期	0000	0002	系统日期	0000
0003 系统时间	0000	0003	系统时间	0000
0004 系统语言	0000	0004	系统语言	0000
0005 系统单位	0000	0005	系统单位	0000
0006 系统精度	0000	0006	系统精度	0000
0007 系统速度	0000	0007	系统速度	0000
0008 系统加速度	0000	0008	系统加速度	0000
0009 系统减速度	0000	0009	系统减速度	0000
0010 系统报警	0000	0010	系统报警	0000
0011 系统故障	0000	0011	系统故障	0000
0012 系统启动	0000	0012	系统启动	0000
0013 系统停止	0000	0013	系统停止	0000
0014 系统复位	0000	0014	系统复位	0000
0015 系统急停	0000	0015	系统急停	0000
0016 系统回零	0000	0016	系统回零	0000
0017 系统换刀	0000	0017	系统换刀	0000
0018 系统冷却	0000	0018	系统冷却	0000
0019 系统润滑	0000	0019	系统润滑	0000
0020 系统排屑	0000	0020	系统排屑	0000
0021 系统吸尘	0000	0021	系统吸尘	0000
0022 系统照明	0000	0022	系统照明	0000
0023 系统风扇	0000	0023	系统风扇	0000
0024 系统加热	0000	0024	系统加热	0000
0025 系统冷却	0000	0025	系统冷却	0000
0026 系统润滑	0000	0026	系统润滑	0000
0027 系统排屑	0000	0027	系统排屑	0000
0028 系统吸尘	0000	0028	系统吸尘	0000
0029 系统照明	0000	0029	系统照明	0000
0030 系统风扇	0000	0030	系统风扇	0000
0031 系统加热	0000	0031	系统加热	0000
0032 系统冷却	0000	0032	系统冷却	0000
0033 系统润滑	0000	0033	系统润滑	0000
0034 系统排屑	0000	0034	系统排屑	0000
0035 系统吸尘	0000	0035	系统吸尘	0000
0036 系统照明	0000	0036	系统照明	0000
0037 系统风扇	0000	0037	系统风扇	0000
0038 系统加热	0000	0038	系统加热	0000
0039 系统冷却	0000	0039	系统冷却	0000
0040 系统润滑	0000	0040	系统润滑	0000
0041 系统排屑	0000	0041	系统排屑	0000
0042 系统吸尘	0000	0042	系统吸尘	0000
0043 系统照明	0000	0043	系统照明	0000
0044 系统风扇	0000	0044	系统风扇	0000
0045 系统加热	0000	0045	系统加热	0000
0046 系统冷却	0000	0046	系统冷却	0000
0047 系统润滑	0000	0047	系统润滑	0000
0048 系统排屑	0000	0048	系统排屑	0000
0049 系统吸尘	0000	0049	系统吸尘	0000
0050 系统照明	0000	0050	系统照明	0000
0051 系统风扇	0000	0051	系统风扇	0000
0052 系统加热	0000	0052	系统加热	0000
0053 系统冷却	0000	0053	系统冷却	0000
0054 系统润滑	0000	0054	系统润滑	0000
0055 系统排屑	0000	0055	系统排屑	0000
0056 系统吸尘	0000	0056	系统吸尘	0000
0057 系统照明	0000	0057	系统照明	0000
0058 系统风扇	0000	0058	系统风扇	0000
0059 系统加热	0000	0059	系统加热	0000
0060 系统冷却	0000	0060	系统冷却	0000
0061 系统润滑	0000	0061	系统润滑	0000
0062 系统排屑	0000	0062	系统排屑	0000
0063 系统吸尘	0000	0063	系统吸尘	0000
0064 系统照明	0000	0064	系统照明	0000
0065 系统风扇	0000	0065	系统风扇	0000
0066 系统加热	0000	0066	系统加热	0000
0067 系统冷却	0000	0067	系统冷却	0000
0068 系统润滑	0000	0068	系统润滑	0000
0069 系统排屑	0000	0069	系统排屑	0000
0070 系统吸尘	0000	0070	系统吸尘	0000
0071 系统照明	0000	0071	系统照明	0000
0072 系统风扇	0000	0072	系统风扇	0000
0073 系统加热	0000	0073	系统加热	0000
0074 系统冷却	0000	0074	系统冷却	0000
0075 系统润滑	0000	0075	系统润滑	0000
0076 系统排屑	0000	0076	系统排屑	0000
0077 系统吸尘	0000	0077	系统吸尘	0000
0078 系统照明	0000	0078	系统照明	0000
0079 系统风扇	0000	0079	系统风扇	0000
0080 系统加热	0000	0080	系统加热	0000
0081 系统冷却	0000	0081	系统冷却	0000
0082 系统润滑	0000	0082	系统润滑	0000
0083 系统排屑	0000	0083	系统排屑	0000
0084 系统吸尘	0000	0084	系统吸尘	0000
0085 系统照明	0000	0085	系统照明	0000
0086 系统风扇	0000	0086	系统风扇	0000
0087 系统加热	0000	0087	系统加热	0000
0088 系统冷却	0000	0088	系统冷却	0000
0089 系统润滑	0000	0089	系统润滑	0000
0090 系统排屑	0000	0090	系统排屑	0000
0091 系统吸尘	0000	0091	系统吸尘	0000
0092 系统照明	0000	0092	系统照明	0000
0093 系统风扇	0000	0093	系统风扇	0000
0094 系统加热	0000	0094	系统加热	0000
0095 系统冷却	0000	0095	系统冷却	0000
0096 系统润滑	0000	0096	系统润滑	0000
0097 系统排屑	0000	0097	系统排屑	0000
0098 系统吸尘	0000	0098	系统吸尘	0000
0099 系统照明	0000	0099	系统照明	0000
0100 系统风扇	0000	0100	系统风扇	0000

名称/参数	出厂	地址	注释	备注
0001 系统版本号	0.00	0001	系统版本号	0.00
0002 系统日期	0000	0002	系统日期	0000
0003 系统时间	0000	0003	系统时间	0000
0004 系统语言	0000	0004	系统语言	0000
0005 系统单位	0000	0005	系统单位	0000
0006 系统精度	0000	0006	系统精度	0000
0007 系统速度	0000	0007	系统速度	0000
0008 系统加速度	0000	0008	系统加速度	0000
0009 系统减速度	0000	0009	系统减速度	0000
0010 系统报警	0000	0010	系统报警	0000
0011 系统故障	0000	0011	系统故障	0000
0012 系统启动	0000	0012	系统启动	0000
0013 系统停止	0000	0013	系统停止	0000
0014 系统复位	0000	0014	系统复位	0000
0015 系统急停	0000	0015	系统急停	0000
0016 系统回零	0000	0016	系统回零	0000
0017 系统换刀	0000	0017	系统换刀	0000
0018 系统冷却	0000	0018	系统冷却	0000
0019 系统润滑	0000	0019	系统润滑	0000
0020 系统排屑	0000	0020	系统排屑	0000
0021 系统吸尘	0000	0021	系统吸尘	0000
0022 系统照明	0000	0022	系统照明	0000
0023 系统风扇	0000	0023	系统风扇	0000
0024 系统加热	0000	0024	系统加热	0000
0025 系统冷却	0000	0025	系统冷却	0000
0026 系统润滑	0000	0026	系统润滑	0000
0027 系统排屑	0000	0027	系统排屑	0000</

数控雕刻控制系统



DK300A (3 轴)



DK400A (4 轴)

功能特性

- 控制轴 μm 级插补精度；
- 可以根据不同用户需求配置步进、伺服驱动器，实现高性价比。
- USB、U盘、RS232COM 通讯等多种通讯方式，轻松帮助用户实现不同的数据传输要求和软件升级。
- 具备网络接口，支持远程监视和 DNC 文件传输加工。
- 开放式平台，可根据客户需求量身定制专机系统。
- 完善的自诊断功能，内、外部状态实时显示，出现异常立即报警。
- 支持外部附加面板、手持盒操作，方便客户对刀。
- 宏变量、宏定义编程，实现多种逻辑关系。支持带参数的宏程序调用，使用户编程更方便。
- DXF+G 代码模板功能,将 DXF 自动转换为 G 代码进行加工。
- 支持 MasterCAM、TYPE3、ArtCAM 等软件生成的加工文件；
- 高速智能速度预处理运动加工，加工平稳；
- 最高快移速度可达 60 米/分，最高进给速度可达 30 米/分；
- 常用功能图型方式编程简单易用
- 具备自动分中，对刀仪等多种对刀方式；

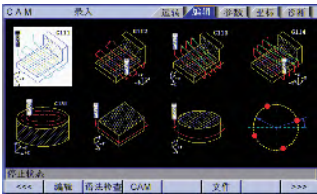
参数表格化

参数归类设计，系统停止状态且录入模式下录入参数。



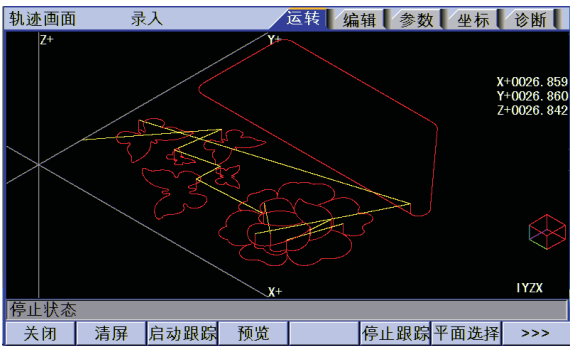
多界面选择

系统界面丰富，实时显示系统状态，故障信息。



图形仿真功能

可以在系统启动前预览显示加工程序的冲压形状及实际加工时的冲压形状，检验程序加工程序是否正确。



可选配件



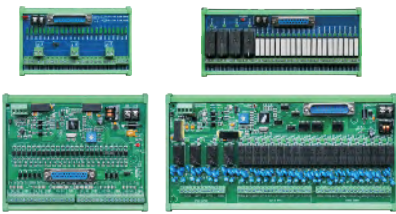
手持盒



附加面板

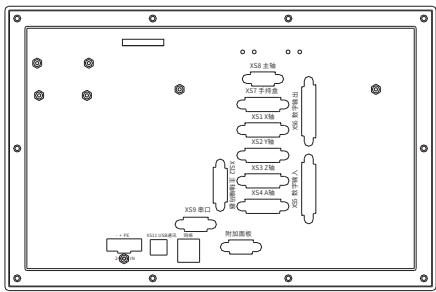
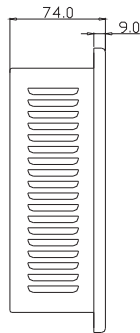
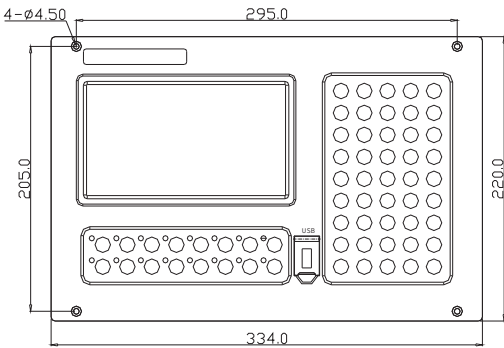


伺服单元



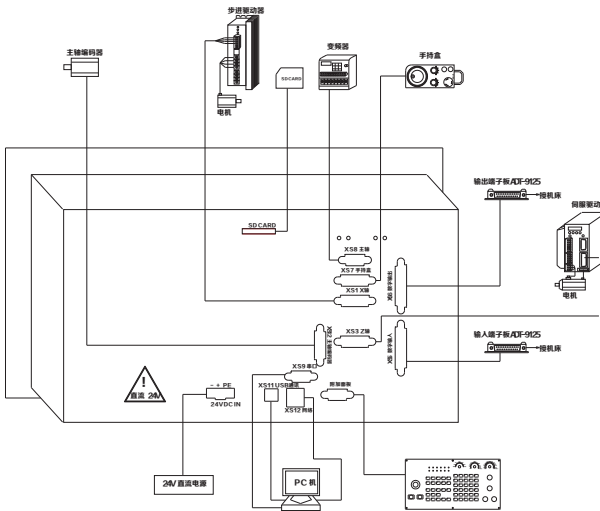
输入/输出分线器

外形尺寸图 (单位：mm)



模具管理

结构可靠，所有接口都采用标准 DB 头连接。



数控铣床控制系统

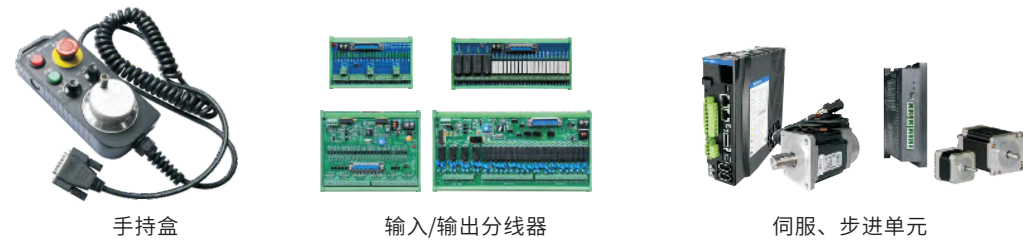
CNC9810



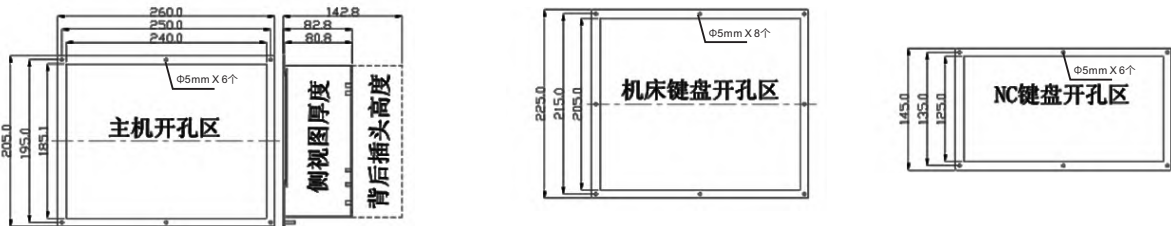
功能特性

功能简介	系统型号	
	CNC9810-B01	CNC9810E
●微米级插补精度；	标配	标配
●USB、U盘、RS232COM 通讯等多种通讯方式，轻松帮助用户实现不同的数据传输要求和软件升级；	标配	标配
●具备网络接口，支持远程监视和 DNC 文件传输加工；	标配	标配
●开放式平台，可根据客户需求量身定制专机系统；	标配	标配
●完善的自诊断功能，内、外部状态实时显示，出现异常立即报警；	标配	标配
●支持外部附加面板、手持盒操作，方便客户对刀；	标配	标配
●宏变量、宏定义编程，实现多种逻辑关系。支持带参数的宏程序调用，使用户编程更方便；	标配	标配
●高速智能速度预处理运动加工，加工平稳；	标配	标配
●具备 RS485 扩展总线，支持 IO 外设扩展；	标配	标配
●采用国际标准 G 代码，具有超大存贮空间，支持多文件与大文件加工及存贮；	标配	标配
●支持强大的 B 类宏解析功能,方便用户开发自己的运动控制程序；	标配	标配
●DXF+G 代码模板图形解析；	标配	标配
●3D 图形仿真功能；	标配	标配
●多达 2000 段的前瞻及轨迹平滑算法，支持 NURBS 样条曲线插补；	标配	标配
●断电保存功能、密码保护、屏保功能等；	标配	标配
●双通道加工，支持两个轴群可以同时运行两个NC程序文件；	标配	标配
●支持EtherCAT总线扩展轴及IO；	选配	标配
●内置PLC功能：可用户自定M代码功能开发；	标配	标配
●具备通讯宏指令，可读取MODEBUS总线外设数据；	标配	标配
●支持绝对值伺服，系统无需归零；	标配	标配
●支持中英文，并提供字典文件用户可自行翻译成其它语言；	标配	标配
●支持总线轴与脉冲轴混合使用；	选配	标配
●总线轴标准12轴，两个轴群；	不支持	标配
●最大脉冲轴：6轴；	标配	选配

可选配件



外形尺寸图（单位：mm）



产品配置

名称	型号	描述	
标配	铣床控制器	CNC9810	6轴脉冲型CNC铣床控制系统
	附加面板	FCNC910V	机床操作面板
	附加面板	FCNC910P	编程键盘
选配	手持盒	ADT-CNC4A	4轴手持盒
	手持盒	ADT-CNC6A	6轴手持盒
	接线板	ADT-9143	RS232转485通讯转模块
	输入接线板	ET102A	485总线输入模块24点
	输出接线板	ET202A	485总线输出模块24点
伺服驱动器	众为兴（QX系列）伺服驱动器		
电机	众为兴（QXS系列）伺服电机		

名称	型号	描述
总线控制器	CNC9810E	总线CNC系统(一套)
选配	ADT-CNC4A	4轴手持盒
	ADT-CNC6A	6轴手持盒
	ADT-9143	RS232转485通讯转模块
	ET102A	485总线输入模块24点
	ET202A	485总线输出模块24点
	ET1616A	EtherCAT总线16点输入/16点输出模块

SCARA 机器人控制系统



- QC400A
- 控制轴数：4轴；
 - 直线插补，圆弧插补；
 - 连续轨迹，轨迹跟随；
 - 各类型加减速；
 - 操作方便，编程简单；
 - 驱控一体结构，省线省空间省成本。

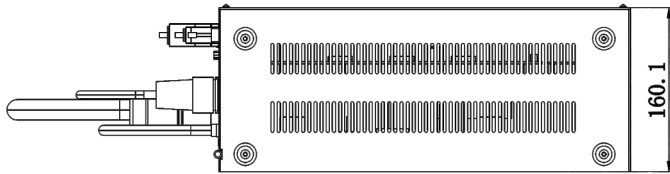
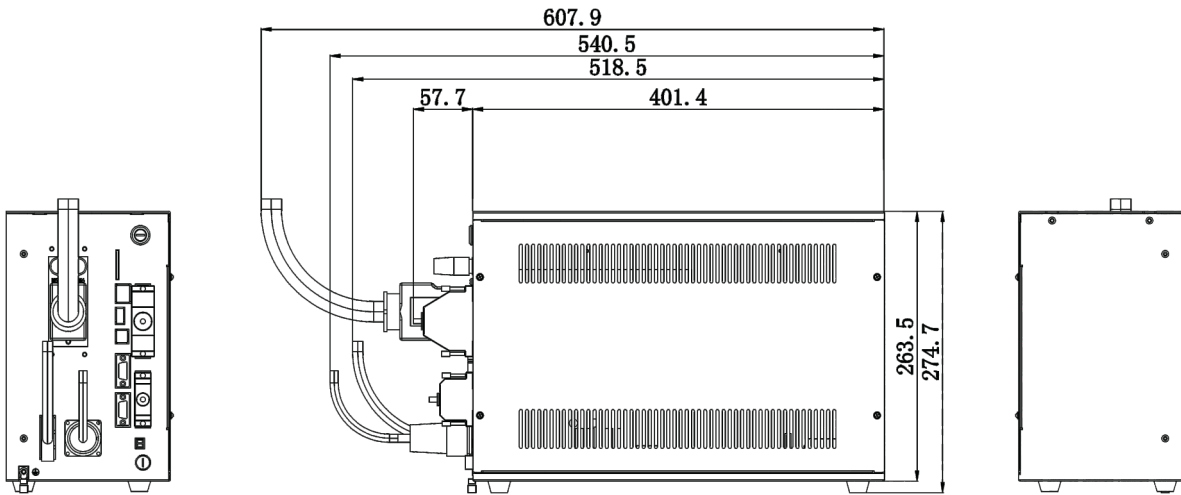
产品基本规格表

型号		QC400A	编程环境		AR语言
示教器	显示	8寸	存储方式		U盘，SD卡
	示教方式	手动数据输入（坐标值输入）、直角坐标示教、离线示教（从外部进行数据输入）	标准IO	IO输入	34路
				IO输出	27路
			外部通信	RS-232	3个
	轨迹编程语言录入	AR语言		以太网	1个
	数据线	3M		LVDS接口	1个
	尺寸/重量	355 mm× 248 mm ×70 mm 约2Kg	基本规格	USB (2.0)	2个
	电源	24V DC		外形尺寸	400mm ×260mm × 160mm
驱控一体机	轴控功能	数据交换方式	USB	重量	10 Kg
		控制轴数	4轴	电源电缆	3M
		位置控制周期	8K/16K		
		运动/伺服控制功能	拱形移动，直线插补，圆弧插补，连续轨迹，各类型加减速等		
		坐标系	关节坐标系、直角坐标系		
		位置单位设定	度、mm		
		离线运动	完全绝对位置控制方式（不需要归原点）		

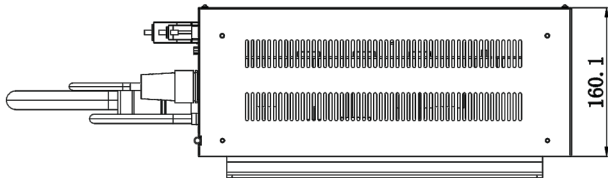
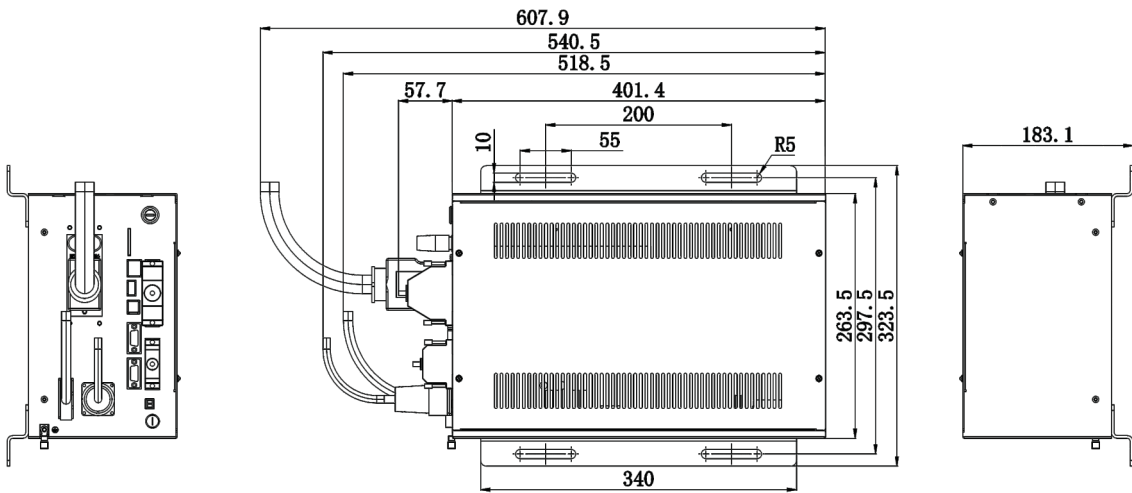
产品配置

型号		QC400A
示教器		ADT-RPB06（8寸触摸+按键彩屏）
支持电机类型	众为兴(QXS系列)	电机功率范围100W-1000W（无刹车），100W-750W（带刹车）
	多摩川	电机功率范围100W-1000W（无刹车），100W-750W（带刹车）
	松下	电机功率范围100W-1000W（无刹车），100W-750W（带刹车）
支持编码器类型		多圈绝对值式、单圈绝对值式

QC400A-C06 外形尺寸图-加脚垫（单位：mm）



QC400A-C06 外形尺寸图-加安装板（单位：mm）



SCARA 机器人应用案例



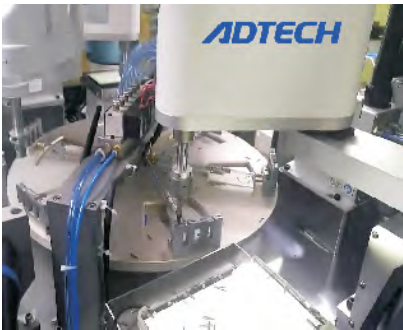
组装电脑



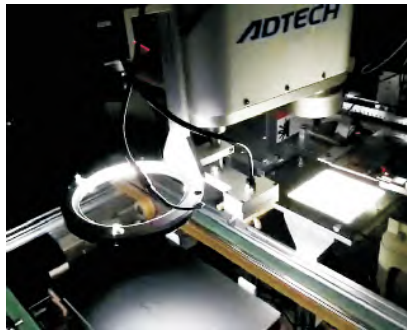
汽车零部件上下料



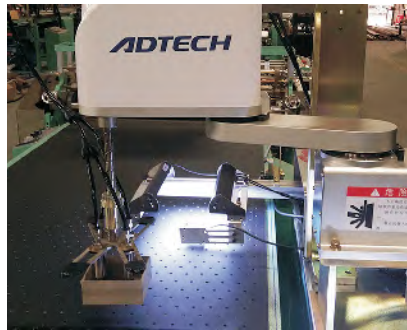
医药搬运



手机零件上下料



冲床上下料



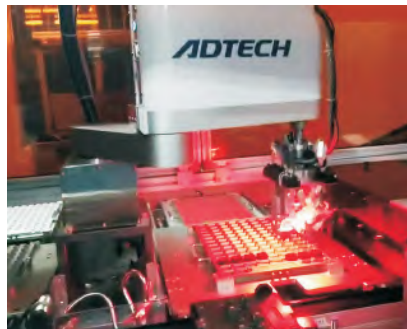
抓取盒子跟踪纸片



注塑机上下料



视觉分拣



芯片搬运



PCB板检测

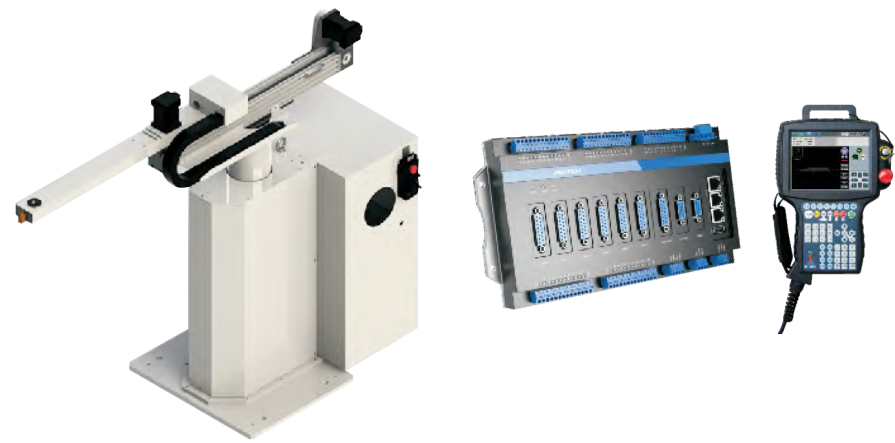


电路板搬运



打螺丝

冲压机机械手控制系统



- CY400E
- 系统兼容 EtherCAT 总线及脉冲两种控制方式；
 - 开放式教导方式，边运行边编辑；
 - 完善的指令集，编程简单；
 - 绝对位置控制，省原点开关；
 - 分体式结构，方便搭配不同人机界面。

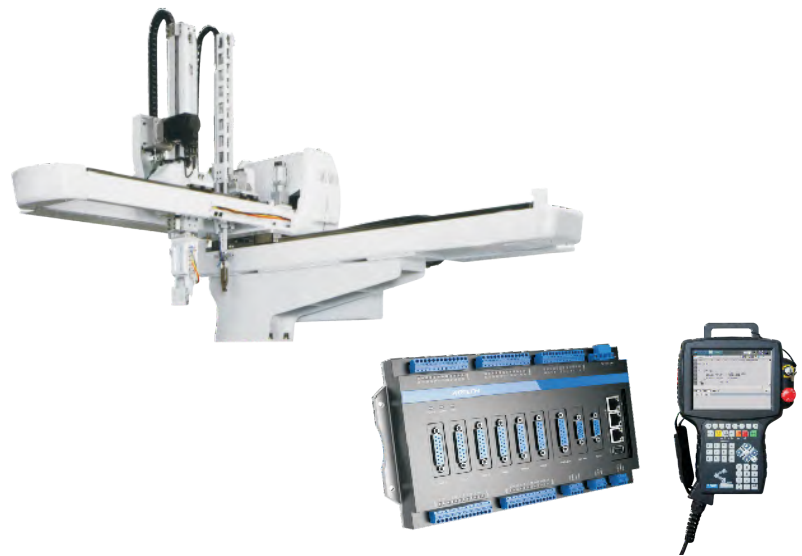
产品配置

系统方案	名称	型号	描述
系统方案一	运动控制器	AMC1600E	EtherCat总线控制器，可支持16轴总线控制
	人机界面	ADT-RPB07	8寸彩色触摸+手持式屏(可选)
		TV9008CM	8寸彩色全触摸式屏（可选）
	伺服驱动器	众为兴（QXE、EM系列）总线伺服驱动器，参考众为兴驱动器选型册	
系统方案二	电机	众为兴（QXS系列），参考众为兴电机选型册	
	运动控制器	AMC1600P	脉冲型控制器，支持6轴脉冲控制（可选）
	人机界面	ADT-RPB07	8寸彩色触摸+手持式屏(可选)
		TV9008CM	8寸彩色全触摸式屏（可选）
	伺服驱动器	众为兴（QX、QS8系列）伺服驱动器，参考众为兴驱动器选型册	
	电机	众为兴（QXS系列），参考众为兴电机选型册	

应用案例



注塑机机械手控制系统



- ZS500E
- 标准注塑机机械手控制系统所有标准功能
 - 开放式教导方式，边运行边编辑
 - 完善的指令集，编程简单

产品配置

系统方案	名称	型号	数量	描述
五轴系统方案	总线控制器	AMC1600E	1	VER: C, 标准版, 裸机, 不包含应用系统软件, C语言编程方式, 支持六轴脉冲以及16轴EtherCAT总线
	示教器	ADT-RPB07	1	标准版, 中英文, 8.0寸彩色触摸屏, LVDS转TTL信号, 带背光接口, U盘接口, 64个按键, 6个开关量输入, 24V转5V电源
	伺服驱动器	QXEP04NE	1	ADTECH, P型, Ethercat总线, 单 (三) 相220V, 额定电流4A
		QXEP204NE	2	ADTECH, P型, Ethercat总线双轴, 单 (三) 相220V, 额定电流4A
	电机	QXSS-06040EA111	2	低惯量, 60法兰, 400W, 3000rpm, 1.27NM, 3.2A, 220V, 带刹车, 带油封, 带键, 24位多圈绝对值编码器
		QXSS-06040EI011	3	低惯量, 60法兰, 400W, 3000rpm, 1.27NM, 3.2A, 220V, 不带刹车, 带油封, 带键, 24位单圈绝对值编码器
三轴系统方案	总线控制器	AMC1600E	1	VER: C, 标准版, 裸机, 不包含应用系统软件, C语言编程方式, 支持六轴脉冲以及16轴EtherCAT总线
	示教器	ADT-RPB07	1	标准版, 中英文, 8.0寸彩色触摸屏, LVDS转TTL信号, 带背光接口, U盘接口, 64个按键, 6个开关量输入, 24V转5V电源
	伺服驱动器	QXEP04NE	1	ADTECH, P型, Ethercat总线, 单 (三) 相220V, 额定电流4A
		QXEP204NE	1	ADTECH, P型, Ethercat总线双轴, 单 (三) 相220V, 额定电流4A
	电机	QXSS-06040EA111	1	低惯量, 60法兰, 400W, 3000rpm, 1.27NM, 3.2A, 220V, 带刹车, 带油封, 带键, 24位多圈绝对值编码器
		QXSS-06040EI011	2	低惯量, 60法兰, 400W, 3000rpm, 1.27NM, 3.2A, 220V, 不带刹车, 带油封, 带键, 24位单圈绝对值编码器

应用案例



6 轴机器人控制系统



- SD600/SD700/SD900
- OM系统提高节拍时间30%
 - 复杂轨迹运动不减速
 - 支持碰撞保护功能
 - 支持导轨联动控制
 - 支持离线编程及视觉系统

产品基本规格表

型号			SD600/SD700/SD900	驱控一体机	编程环境		RI语言	
					存储方式		U盘	
示教器	显示		9.7英寸		标准IO	IO输入	16路（可通过 EtherCAT接口扩充）	
	示教方式		手动数据输入、示教			IO输出	16路（可通过 EtherCAT接口扩充）	
	轨迹编程语言录入		RL语言		外部通信	以太网	4个网口，包括1个 Ethercat扩展网口 1个调试网口，1个视觉网口和1个 Profinet网口。	
	数据线		5M			USB（2.0）	1个	
	尺寸/重量		301mm*232mm*118mm/1.15kg （不含电缆）		基本规格	外形尺寸	469mm（含导轨模块为544） *471mm*261mm（宽、深、高）	
	电源		24VDC			重量	30kg（含导轨模块为32kg）	
	数据交换方式		USB			电源电缆	5M	
驱控一体机	轴控功能	控制轴数	6轴			使用电源	230VAC，电压波动范围不超过-10%~+15%，频率变化范围不超过±2%	
		位置控制周期	4ms					
		运动/伺服控制功能	直线插补、圆弧插补、连续轨迹、各类型加减速等					
		坐标系	关节坐标系、笛卡尔坐标系					
		位置单位设定	度、mm					
		离线运动	-					

产品配置

型号		SD600/SD700/SD900
示教器		9.7英寸，1024*768分辨率，1.15kg（不含电缆）IP65防护等级
支持电机类型	众为兴(QXS系列)	电机功率范围100W-1000W（无刹车），100W-750W（带刹车）
	多摩川	电机功率范围100W-1000W（无刹车），100W-750W（带刹车）
	松下	电机功率范围100W-1000W（无刹车），100W-750W（带刹车）
支持编码器类型		多圈绝对值式、单圈绝对值式

模板机控制系统



MTC500系列（通用型）

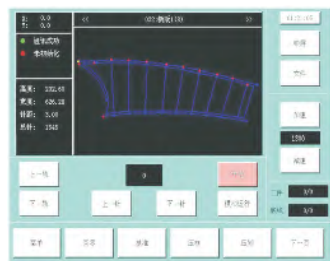


MTC520系列（全步进）

功能特性

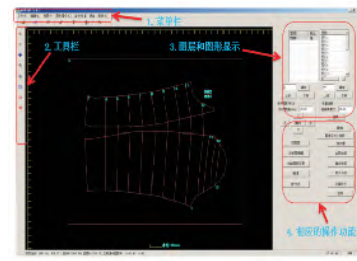
- 微米级插补精度，加工定位精度高；
- 采用模板机专用打版软件，可读取PLT\DXF等格式图案，轻松转化各种加工轨迹；
- 采用8寸彩色触摸式人机界面，操作直观，快捷便利，界面易懂易学；
- 支持中文、英文、越南语等，可方便增加多国语言；
- 支持U盘快速导入和导出图样，并可快捷升级操作系统；
- 具有丰富的参数管理，试用加密、功能加密，生产计时、计数等管理能力；
- 支持步进电机剪线功能和电机压脚功能，在不同厚度布料上的加工更稳定，效率更高；
- 支持激光切割、画笔等功能、提高机器自动化程度，节省工序和人力；
- 完善的操作码指令集，轻松实现各种工艺需求；
- 强大的手工打版功能，轻松实现各类加工图形的编辑与修改；
- 支持免基准功能，让操作变得更简单，加工效率更高；
- 一站式解决方案，可提供控制、人机、驱动、电机全系列产品；

界面介绍



模板机控制系统-主界面

导入图形，点击按钮，即可自动操作指定加工图形，新员工完成操作培训后，可对多台自动模板机操作。



模板机专用打版软件-主界面

软件可识别 AutoCAD\CorelDRAW等绘图软件所导出的DXF\PLT等格式的图形，方便转化各种加工轨迹。

应用案例



服装类



家纺类



汽车内饰类



箱包、鞋帽、玩具

加工效果



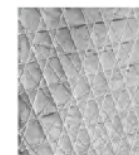
未补偿的尖角



补偿后的尖角



在羽绒上加工效果-直线、圆弧、折线、小矩形、反向



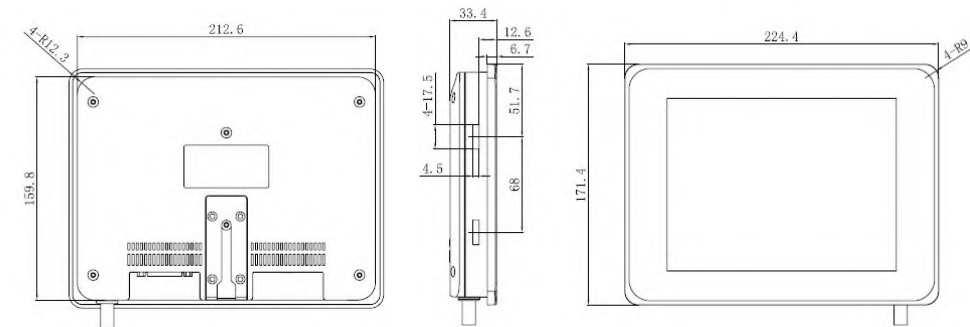
斜线效果



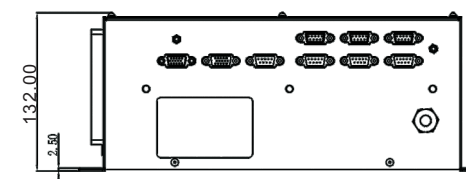
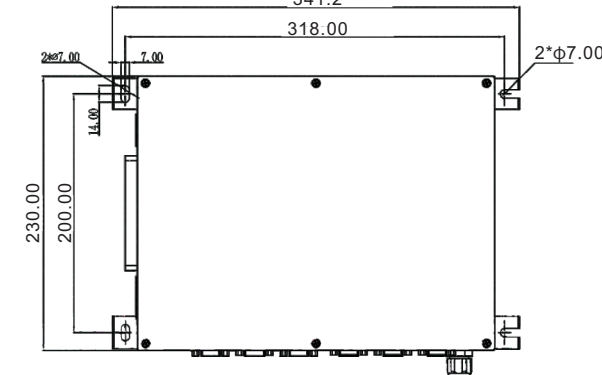
皮料上综合加工-线路、拐角、圆弧

安装尺寸（单位：mm）

TV9008系列



MTC500



MTC520

