



# 派克运动控制器

## PAC & ACR系列多轴运动控制器

Parker核心代理商



北京润诚时代科技有限公司

自动化事业部

地址：北京市朝阳区汤立路218号C 座968室

邮编：100012

电话：010-84450370

传真：010-84450371

网址：www.runcheng.net



ENGINEERING YOUR SUCCESS.

# Contents

派克运动控制器.....	3
可编程自动化设备运动控制器 PAC 系列.....	3
PAC (Parker Automation Controller) 系列概述 .....	3
PAC 外形图片及接口标注 .....	4
PAC340.....	4
PACIO.....	4
PAC220 .....	5
技术数据.....	6
PACIO 扩展模块.....	7
安全模块.....	8
PAC 系统架构 .....	9
PAC340 EtherCAT 拓扑图：典型配置 .....	10
开发软件 CODESYS V3.5.....	12
尺寸图.....	13
典型应用.....	14
PAC 订货号.....	15
运动控制器 ACR 系列 .....	16
概览.....	16
环境特性.....	16
独立封装的运动控制器 ACR74C, ACR78C.....	17
驱控一体化：伺服 ACR74V, ACR78V.....	18
驱控一体化：伺服单轴 IPA .....	19
驱控一体化：步进 ACR74T.....	20
开发软件 PMM.....	21
尺寸图.....	22
典型应用.....	26
ACR 订货号 .....	27

# 派克运动控制器

PAC 系列：面向自动化设备的运动控制，集成运动控制、PLC 和人机交互等功能；  
ACR 系列：面向精密机械的多轴运动控制，支持多种插补和龙门控制算法等功能。

## 可编程自动化设备运动控制器 PAC 系列

### PAC (Parker Automation Controller) 系列概述

PAC340, PAC220 系列：

基于 CODESYS v3.5 平台的可编程序运动控制器，将逻辑控制、运动控制、信号处理和可视化界面等整合到一个以性能为导向的解决方案中，消除了硬件和通讯连接的障碍，提高了开发者的效率。

根据内置的运动库函数的版本，可以分为：

PLC 版：支持 IEC 61131-3, ST, FBD, SFC, CFC 等 6 种编程语言；

MC 版：PLC 功能之外，还支持 PLCopen Motion Control 函数库，完成基本运动控制；

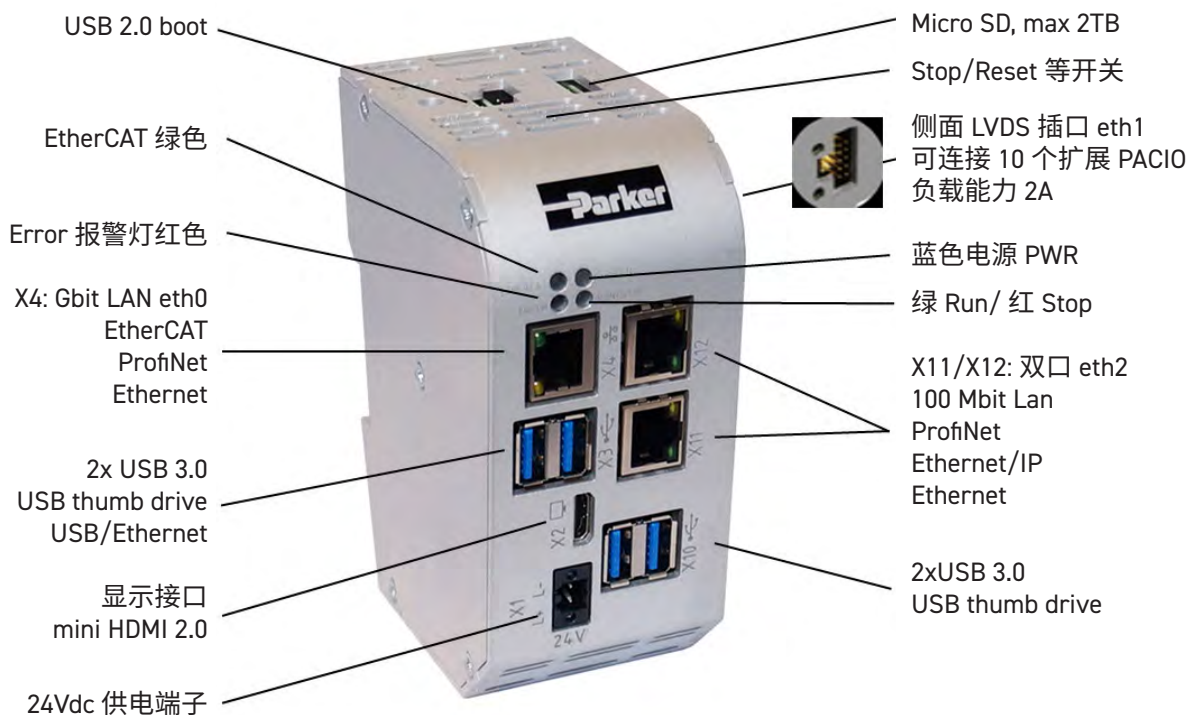
CNC 版：MC 功能之外，还支持 Softmotion CNC 函数库，以及机械手等复杂运动控制功能。

共性：

- ARM® 处理器技术
- 内置以太网口，支持 Modbus TCP, OPC DA/UA server, 以及自定义的 TCP/IP, UDP/IP 等
- 编程软件 CODESYS V3.5
- 通过网页浏览器配置 IP 地址等

# PAC 外形图片及接口标注

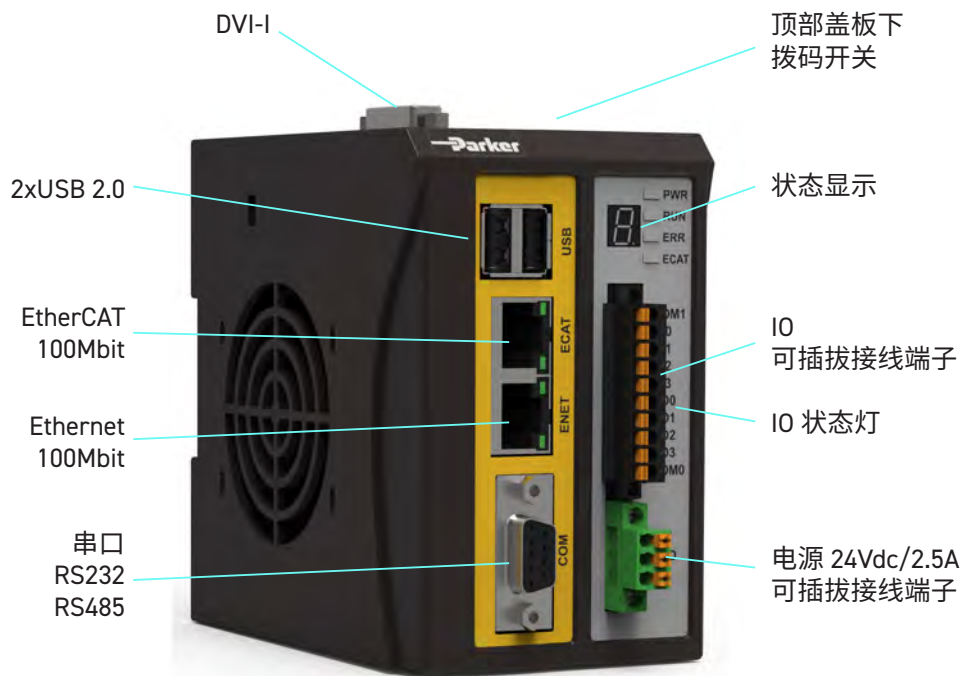
## PAC340



## PACIO



# PAC220



## 技术数据

通用数据	PAC340	PAC220
外壳	铝带	塑料
防护等级	IP20	IP20
安装	35 mm DIN rail	35 mm DIN rail
尺寸	H122*W58*D89	H108*W68*D118
冷却	自冷	风扇
供电电源	24Vdc/2A	24Vdc/2.5A
运行环境	环境温度 0~+40° C 相对湿度 85% 以下, 无凝露	环境温度 -10~+50° C 相对湿度 95% 以下, 无凝露
EMC	2014/30/EU, EN61000-6-4	2014/30/EU, EN61000-6-4/-2
认证	CE(EN61131-2) UL 取证中	CE

技术数据	PAC340	PAC220
CPU	ARM® v8 Cortex-A72 64bits, BCM2711, 1.5GHz 四核	ARM® v7 Cortex-A9 32bits, iMX6 Solo, 800MHz
RAM/Flash 断电保持	2GB/8GB/200KB 支持 μSD 卡	512MB/512MB/100KB
操作系统	Linux RT+CODESYS v3 RTS	WinCE8+CODESYS v3 RTS
版本推荐	CODESYS V3.5.16.40, 32bits	CODESYS V3.5.11.xx
功能	PLC+MC+CNC	PLC+MC+CNC
运动周期	1ms, 通常 2ms 或以上	4ms

接口	PAC340	PAC220
典型型号	PAC340-CWB11-3X-00-01	PAC220-C08D10-X0404-00
EtherCAT	1xLAN (RJ45 GBit 单口) 1xE-bus 扩展 PACIO	1xLAN (RJ45)
以太网口及协议	1xLAN (2xRJ45 交换机)	1xLAN (RJ45)
ProfiNet	可选, IO, 作为从站	无
Ethernet/IP	可选	无
Modbus TCP	支持	支持
OPC-UA	支持	不支持, 支持 OPC-DA
CANopen	无	无
RS232,RS485	无	内置
USB 接口	4xUSB 3.0 type A	2xUSB 2.0 type A
显示器接口	HDMI 2.0	DVI-I
内置 IO	无	内置 4DI+4DO
扩展 IO	PACIO	外接 PACIO

# PACIO 扩展模块

可以直接插在 PAC340、PAC120 上，连接 PAC220 时需要通过 Bus Coupler(PACIO-400-00) 转接。

PAC340/PAC120 侧面的插口 E-Bus(EtherCAT) 连接扩展模块；  
驱动能力 2A，最多可连接 10 个 PACIO 模块。

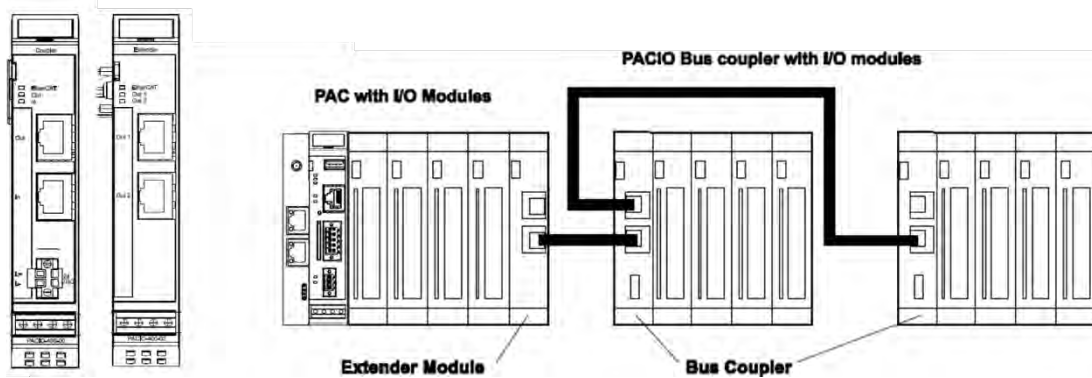


超出的可以用 Bus Coupler(PACIO-400-00) 或扩展接口 (PACIO-400-02) 来扩展 IO 模块，总线端口驱动能力 3A，每个扩展模块的耗电量请查询操作手册。

PACIO 扩展示意如下图：

Bus Coupler(PACIO-400-00)：外加 24Vdc 电源，通过 E-Bus 连接扩展 I/O；

Bus Extender(PACIO-400-02)：从 E-Bus 取电，扩展 E-Bus(EtherCAT) 接口 2xRJ45。



模块类型	订货号	E-bus [mA]	PACIO 描述
外扩 EtherCAT	PACIO-400-00	195	Bus Coupler 耦合接口，远程连接 PACIO，驱动能力 3A
	PACIO-400-02	135	Bus Extender 扩展接口，外扩 2 路 EtherCAT 接口
辅件	PACIO-411-00	0	电源配电模块，给分布 IO 供电
	PACIO-412-01	0	屏蔽层固定压线卡子 2x8 mm
模拟量模块	PACIO-441-51	140	PACIO AI 4-mA (4 路单端电流输入)，12 位，支持 CoE
	PACIO-441-52	190	AI 4/8-VDC (4 路差分 / 8 路单端电压输入模块)，13 位，支持 CoE
	PACIO-442-52	150	AO 4-VDC/mA (4 路单端电压 / 电流输出)，12 位分辨率，支持 CoE
温度传感器模块	PACIO-443-57	150	PACIO AI 4-Pt/Ni/Thermo, 16 位，支持 CoE
	PACIO-443-58	150	PACIO AI 8-Pt/Ni/Thermo, 16 位，支持 CoE
数字量 IO	PACIO-450-02	135	PACIO DI16/DO8 (16 inputs/8 outputs), 1 A
	PACIO-450-03	135	DI16/DO16 (16 inputs/16 outputs), 1 ms delay, 0.5 A, PNP
	PACIO-450-05	135	PACIO DI8/DO8 (8 inputs/8 outputs), 1 ms delay, 0.5 A
	PACIO-450-13	135	DI16/DO16 (16 入 / 16 出)，1 ms delay, 0.5 A Low-side 共地 (NPN)
	PACIO-451-02	100	PACIO DI32 (32 inputs), 1 ms delay, PNP
	PACIO-451-03	100	PACIO DI16 (16 inputs), 1 ms delay, PNP
	PACIO-452-01	130	PACIO DO16 (16 outputs), 0.5 A, PNP
	PACIO-452-02	130	PACIO DO8 (8 outputs) 1 A
轴模块	PACIO-454-01	300	PACIO Counter/Enc, 2 轴 *( 编码器输入 + 模拟量输出 + 1DO+4DI)
	PACHC-460-01	250	液压轴模块 (4AO+4AI+2 编码器输入)

# 安全模块

Safety PLC 安全模块，集成在派克 PAC 运动控制器 EtherCAT® 网络中。作为 FSoE 主站，它能够处理任何 FSoE 从站包括安全 I/O，运动控制器和其他 FSoE 设备，符合 IEC 61508 SIL3 和 DIN EN ISO 13849 PLe 的要求。

沿用主控制器的 CODESYS 编程环境和 EtherCAT 连接。

尺寸同 PACIO。



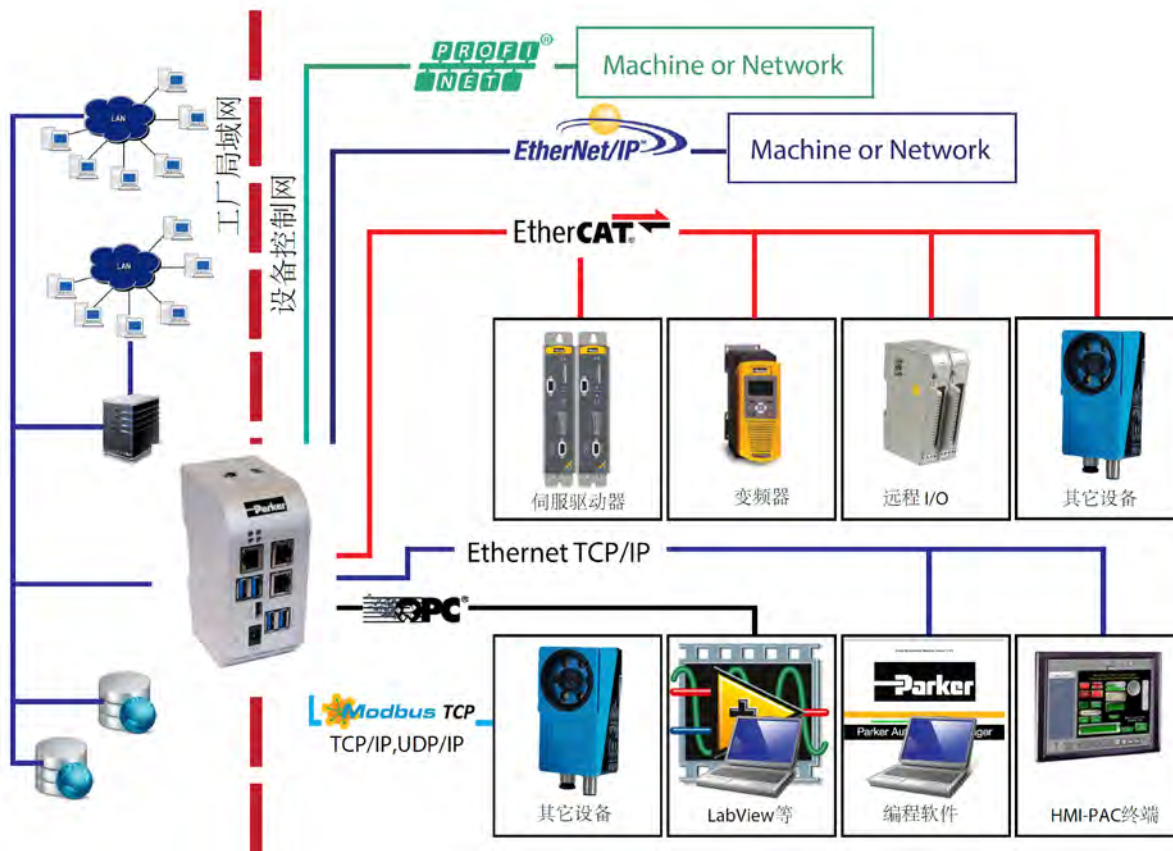
订货号	E-bus [mA]	描述
694.330.00	240	Safety PLC, Cortex M4, CODESYS RT Safety
694.430.00	275	Safety IO 模块 SDI4/SDO2 (4 安全输入, 2 安全输出)
694.430.10	200	Safety IO 模块 SDI8/SDO2
694.430.20	200	Safety IO 模块 SDI16/SDO4

# 安全系统拓扑图





# PAC 系统架构



多个网口，支持多种协议：

- 连接伺服等快速运动任务周期的：EtherCAT
- 连接比较快的任务周期的通用设备：UDP/IP
- 连接 Siemens、Rockwell 等 PLC 主站的：ProfNet IO/ProfNet IRT、Ethernet/IP
- 连接数据量较多的设备：TCP/IP，OPC-UA，Modbus TCP

连接车间或远程存储、远程操作等设备：HTML5，网页浏览器等

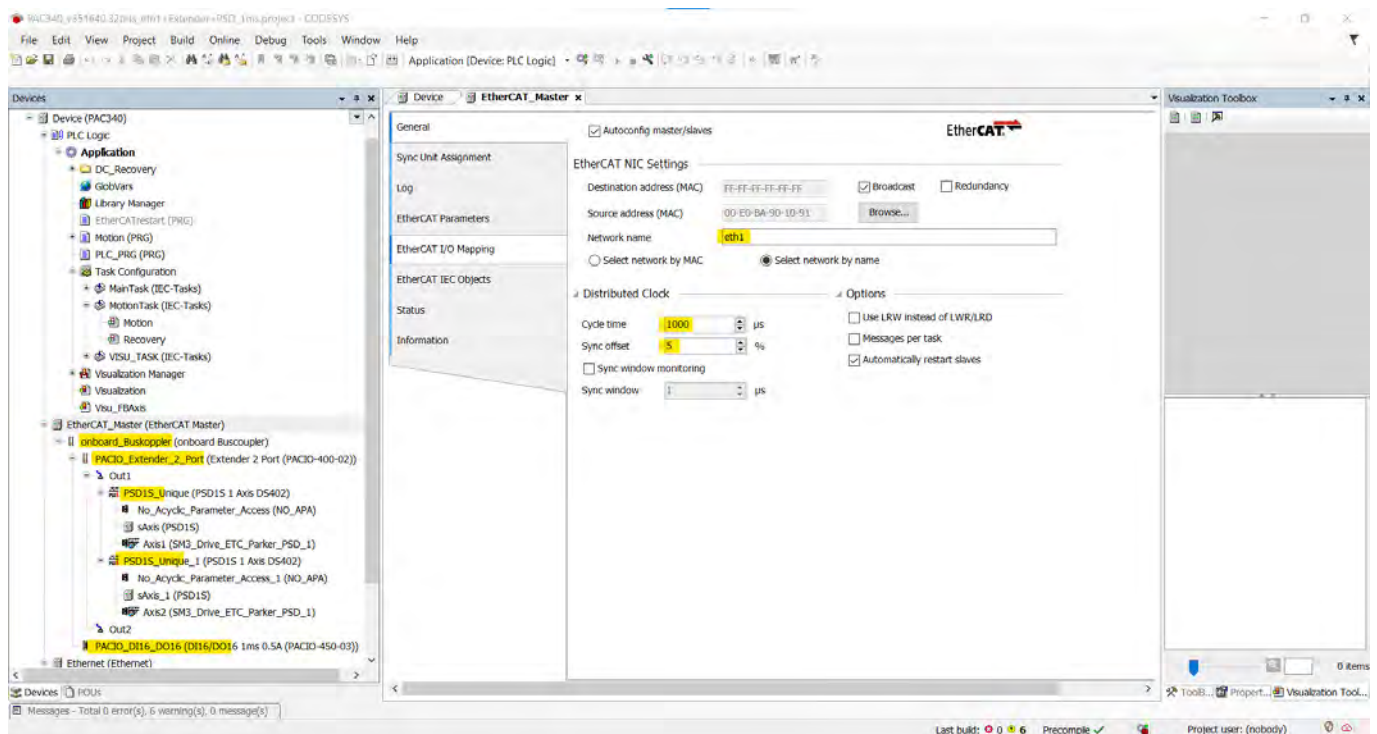
# PAC340 EtherCAT 拓扑图：典型配置

- 出厂默认配置，EtherCAT on eth1(LVDS)，可以直连 PACIO：

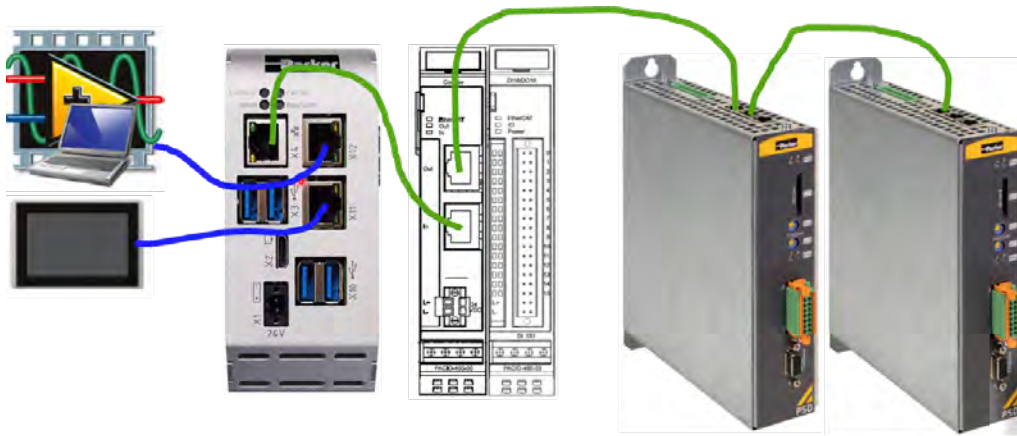


## PAC340 出厂默认设置：

- EtherCAT 默认指定在 eth1(LVDS)，onboard coupler 可以直接去连接 PACIO；
- 需要通过 Bus Extender (PACIO -400-02) 来扩展出 RJ45 去连接 EtherCAT 伺服；
- 主机 eth0(X4) 默认静态 IP：169.254.255.xx，255.255.255.0，Ethernet TCP/UDP 等；
- Eth2(X11 & X12) 默认 inactive，也可以配置成静态 IP 或 ProfNet 等；
- 通过 X4 编程和与外接交换数据。

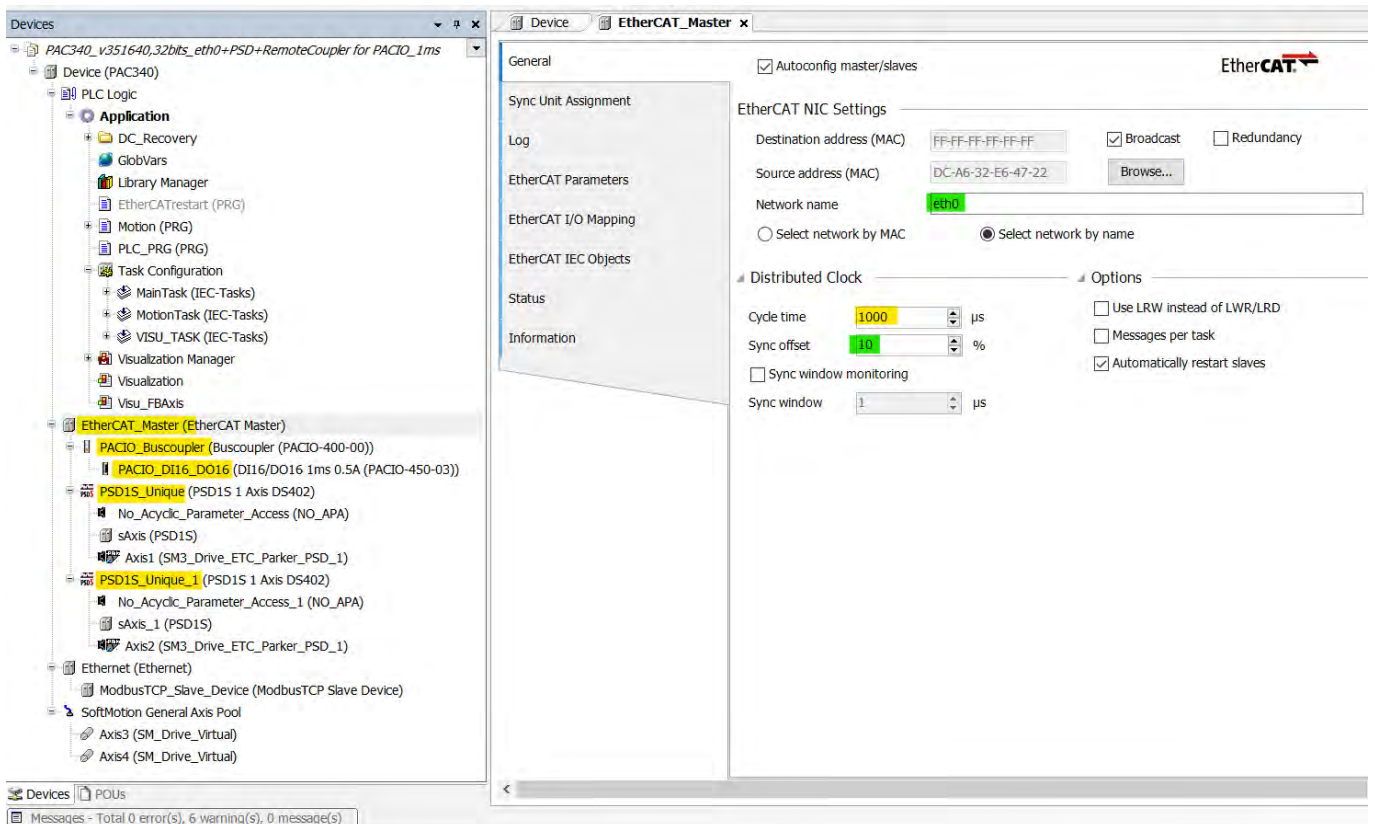


• EtherCAT on eth0(X4), 只能远程连接 PACIO:



PAC340 网口连接的设备多, 有 PACIO, EtherCAT motion task 1ms:

- EtherCAT 重新指定在 eth0(X4 RJ45), 可以直接去连接 EtherCAT 从站;
- 远程连接 Bus Coupler(PACIO -400-00) 转接去连接 PACIO;
- Bus Coupler PACIO-400-00 无法直接插在 PAC340 上, 需要通过网线连接;
- 运动周期 1ms 以上的也可以。



# 开发软件 CODESYS V3.5

IEC61131-3 编程

- 梯形图 LD (Ladder Diagram)
- 结构化文本 ST (Structured Text)
- 功能块 FBD (Function Block Diagram)
- 顺序功能图 SFC (Sequential Function Chart)
- 指令列表 IL (Instruction List)
- 连续功能图 CFC (Continuous Function Chart)

PLCopen MC Part I & II 运动控制库 第一和第二部分  
Softmotion CNC, Robot 库函数  
DIN 66025 G-code 简单 CNC 功能

在线监控和模拟仿真

调试手段

- 变量监视和强制设置
- 多个监视窗口
- 示波器和趋势图
- Powerflow
- 设置断点

系统登录和用户权限管理

配方管理器

报警管理器

目标界面和网页发布界面

面向对象的编程

用户自建函数和库文件

Cam 编辑器 (Graphical & Tabular)

G-code 编辑器 (Graphical & Tabular)

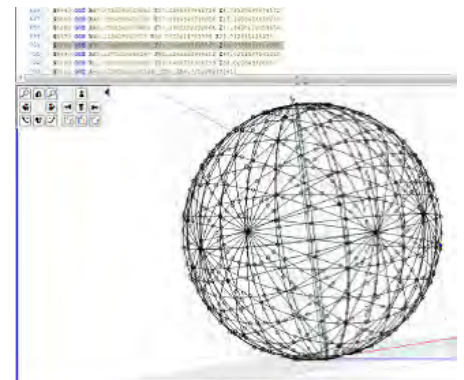
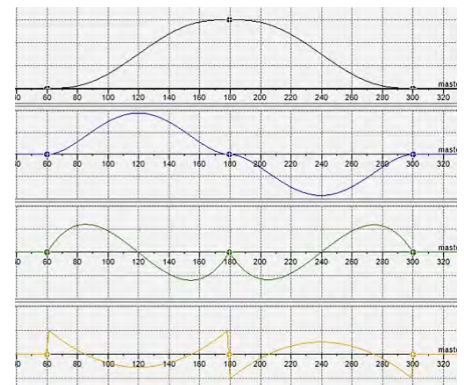
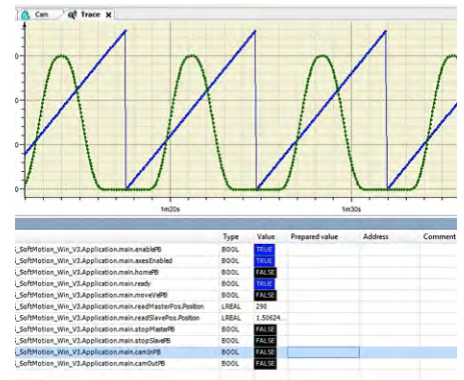
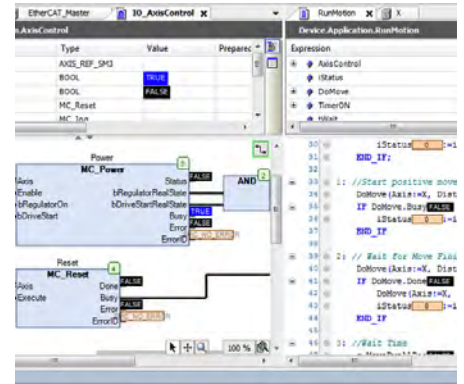
DXF 图纸文件导入生成 G 代码

NC 文件导入

CNC 开发

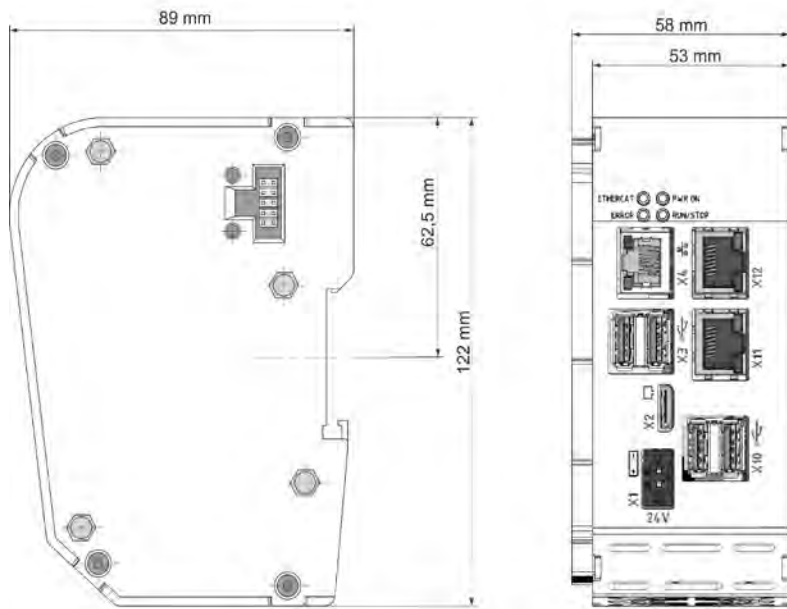
机械手运动库函数

等等



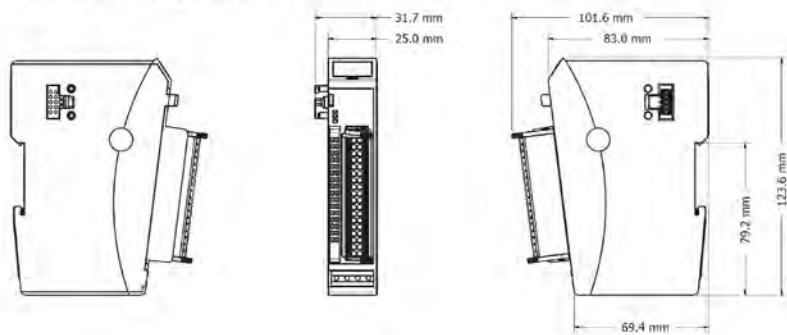
# 尺寸图

## PAC340 尺寸 [mm]

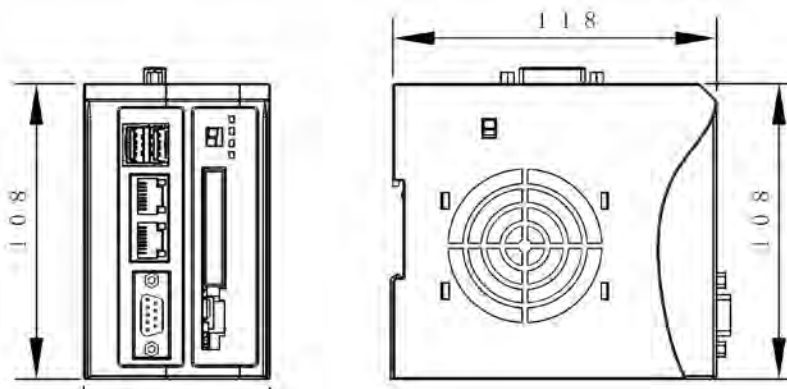


## 单片 PACIO:

### 单片I/O 模块 [mm]

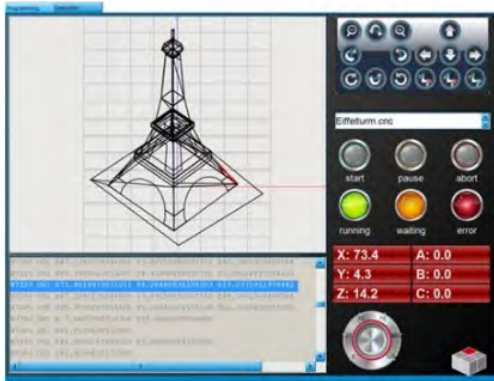
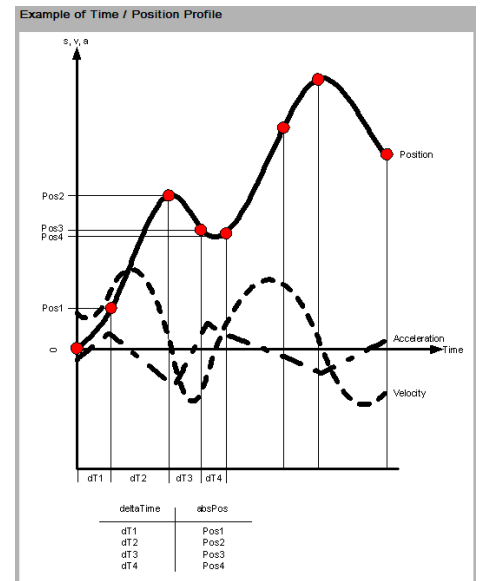


## PAC220 尺寸 [mm]



# 典型应用

- 变速箱压装、金属压铸等设备需求的位置和力控保压的双模式控制；
- 无人机等目标的随动追踪：跟随位置 - 时间序列串的随机指令跟随定位；
- 印刷滚筒 / 纸张 / 薄膜等多轴位置 / 速度同步的电子齿轮控制；
- 瓦楞纸横切 / 商标烫金模切 / 钢板飞剪 / 钢管追剪等按轮廓曲线定尺裁切的电子凸轮控制功能；
- CNC 加工需要的路径插补、刀具补偿等 CNC 功能；
- 多关节串联、并联机器人所需的正 / 反运动学控制算法；
- 精密机械精度补偿和龙门同步控制算法；
- 远程连接的 Web 浏览器功能；



# PAC 订货号

为了便于选型，推荐如下型号，更多的型号请咨询派克。

	推荐型号	描述
PAC340	PAC340-MWB11-3X-00-01	PLCopen MC, Ethernet/IP+ProfiNet IO+OPC-UA
	PAC340-CWB11-3X-00-01	CNC, Ethernet/IP+ProfiNet IO+OPC-UA
PAC220	PAC220-C08D10-X0404-00	CNC, 4DI+4DO+ 串口 RS232 和 RS485

PAC220 需要通过 Bus Coupler(PACIO-400-00) 来连接 PACIO。

常用的 PACIO 模块：

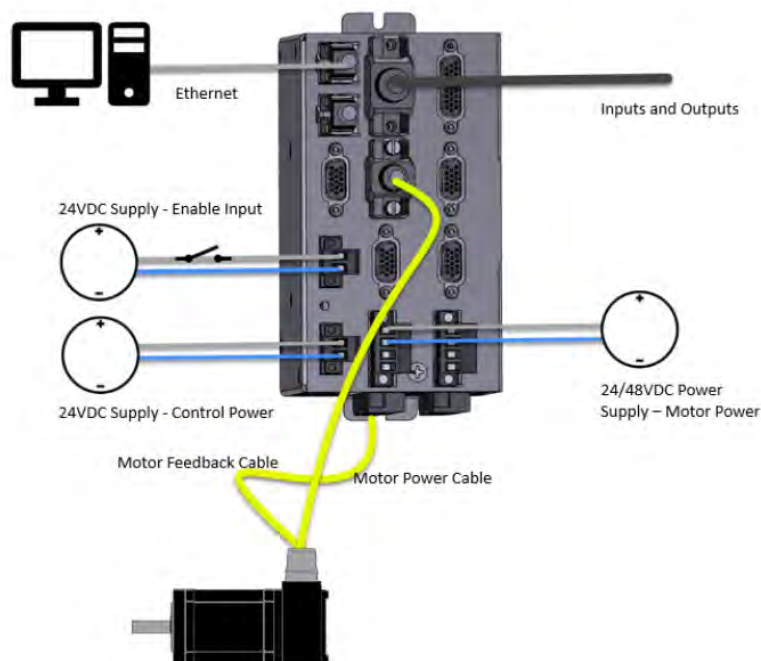
模块类型	订货号	E-bus 耗电 [mA]	PACIO 描述
EtherCAT 接口	PACIO-400-00	195	Bus Coupler 耦合接口，远程连接 PACIO PACIO EtherCAT Bus coupler, 总线驱动能力 3 A
	PACIO-400-02	135	Bus Extender 扩展接口，外扩 2 路 EtherCAT RJ45 接口 PACIO Extender 2 Port (EtherCAT I/O extender)
模拟量模块	PACIO-441-51	140	PACIO AI 4-mA (4 路单端电流输入), 12 位, 支持 CoE
	PACIO-441-52	190	PACIO AI 4/8-VDC (4 路差分 /8 路单端多档范围电压输入模块), 13 位, 支持 CoE
	PACIO-442-52	150	PACIO AO 4-VDC/mA (4 路电压 / 电流输出), 16 位分辨率, 支持 CoE
温度传感器模块	PACIO-443-57	150	PACIO AI 4-Pt/Ni/Thermo, 16 位, 支持 CoE
	PACIO-443-58	150	PACIO AI 8-Pt/Ni/Thermo, 16 位, 支持 CoE
数字量 IO	PACIO-450-03	135	PACIO DI16/DO16 (16 inputs/16 outputs), 1 ms delay, 0.5 A, PNP
	PACIO-450-13	135	PACIO DI16/DO16 (16 inputs/16 outputs), 1 ms delay, 0.5 A, NPN
	PACIO-451-03	100	PACIO DI16 (16 inputs), 1 ms delay, 0.5 A, PNP
	PACIO-452-01	130	PACIO DO16 (16 outputs), 0.5 A, PNP

# 运动控制器 ACR 系列

## 概览

面向精密机械的多轴运动控制器

- 处理器 ARM® Cortex-A8 800MHz
- 多轴：4、8 轴；
- 实时多任务操作系统 (8 个 1ms 运动程序)；
- 多种插补方式：直线、圆弧、样条、NURBS 等；
- 多种实用函数：精密机械龙门同步、高速触发激光曝光、自动法向、数据高速捕捉 / 采集、回程间隙补偿、螺距误差补偿、轨迹示教等；
- 以太网通讯：Ethernet/IP、TCP/IP、UDP/IP 等；
- 编程软件：Parker Motion Manager，AcroBASIC 编程语言，基本兼容老产品 ACR9000 的程序；
- API：Libraries for C++,C#, VB.net, etc



## 环境特性

运行温度：0-50° C

储存温度：-40-+75° C

相对湿度：0-95%，无凝露

冲击：15g，11ms half-sine

振动：10-2000Hz at 2g

污染等级：2(依据 IEC 61010)

安装分类：2(依据 IEC 61010)





# 独立封装的运动控制器 ACR74C, ACR78C

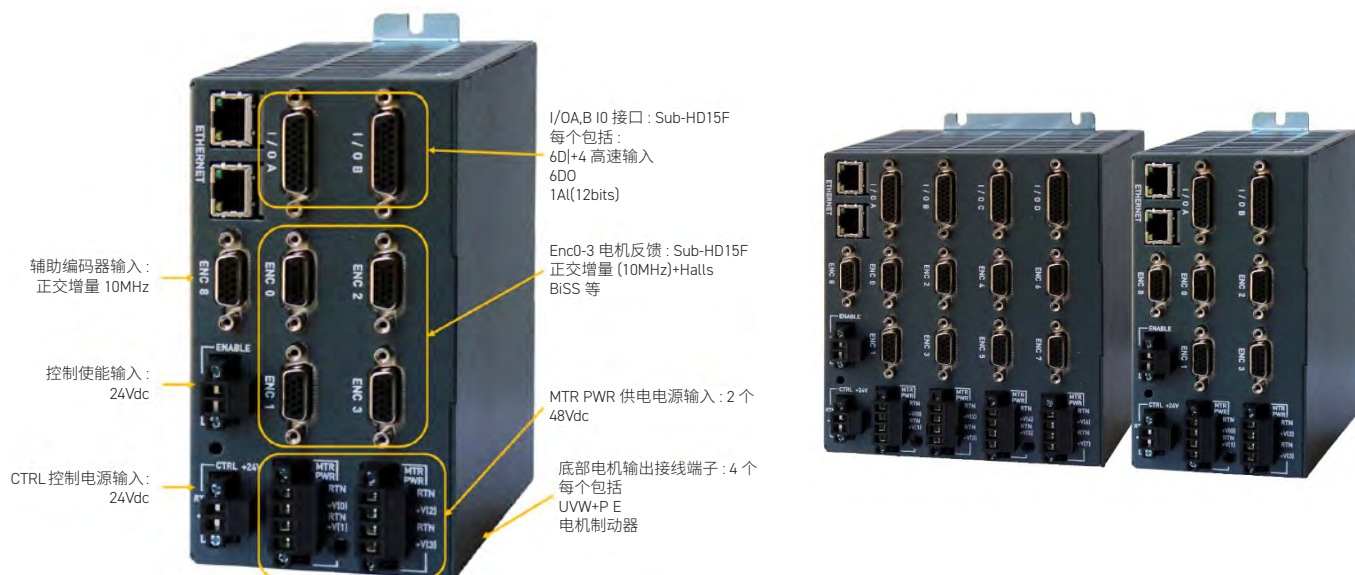


Figure 5 - ACR74C Connectors  
 ACR74C: 4轴Axis0-3+2个通用输入/输出+Enc8  
 ACR78C: 8轴Axis0-7+4个通用输入/输出+Enc8

订货号	ACR74C-A0V2C1	ACR78C-A0V2C1
轴数	4	8
尺寸 [mm]	宽 65.1* 高 174H* 厚 121.1	宽 101.6* 高 174H* 厚 121.1
重量 [kg]	1.3	1.9
通用开关量输入	12 个通用 (1ms)+8 个高速 (0.4μs) 输入 24VDC 光耦隔离	2*(12 个通用 (1ms)+8 个高速 (0.4μs)) 输入 24VDC 光耦隔离
通用开关量输出	4 个通用 (2ms) 输出, 24VDC 光耦隔离	2*4 个通用 (2ms) 输出, 24VDC 光耦隔离
模拟量输入 (选项 -ANI)	可选加 8 路单端或 4 路差分 +/-10V 输入 (16 位) 标准型号加尾缀: -ANI	
轴控接口 - 控制输出和故障输入等	每轴一组: 指令信号输出 + 编码器输入 + 控制信号 IO 指令信号输出: Step/Direction @ 2.5 MHz max. 和 +/-10V 模拟量 @ 16 位分辨率; 轴编码器输入: Max. 20 MHz (四倍频之后), 可软件配置成: SSI, 正交增量等模式 控制信号 IO: 使能和故障复位 2 个开关量输出 + 伺服故障信号输入	
控制使能输入	单独一路 24V 开关量输入控制所有轴的硬件使能	
电源输入	24VDC, 30-50W	
处理器	800MHz Arm® Cortex®-A8	
运动轨迹计算	64 位精度, 周期 250-500 μs	
用户存储	1 MB 闪存, 用于保存用户程序和系统配置参数	
多任务	8 个协调运动任务 /16 个文本程序 /5 个通讯通道	
插补	直线, 圆弧, 正弦, 螺旋, 椭圆, 样条, 3D 弧	
伺服环路	PID, 带速度和加速度前馈, 陷波器和低通滤波器	
通讯	100 Base-T, 2x RJ-45, 支持 TCP/UDP and EtherNet/IP	
开发软件和编程语言	Parker Motion Manager, AcroBASIC	
API	Libraries for C++,C#, VB.net, etc	
认证	CE (EMC), RoHS	

# 驱控一体化：伺服 ACR74V, ACR78V

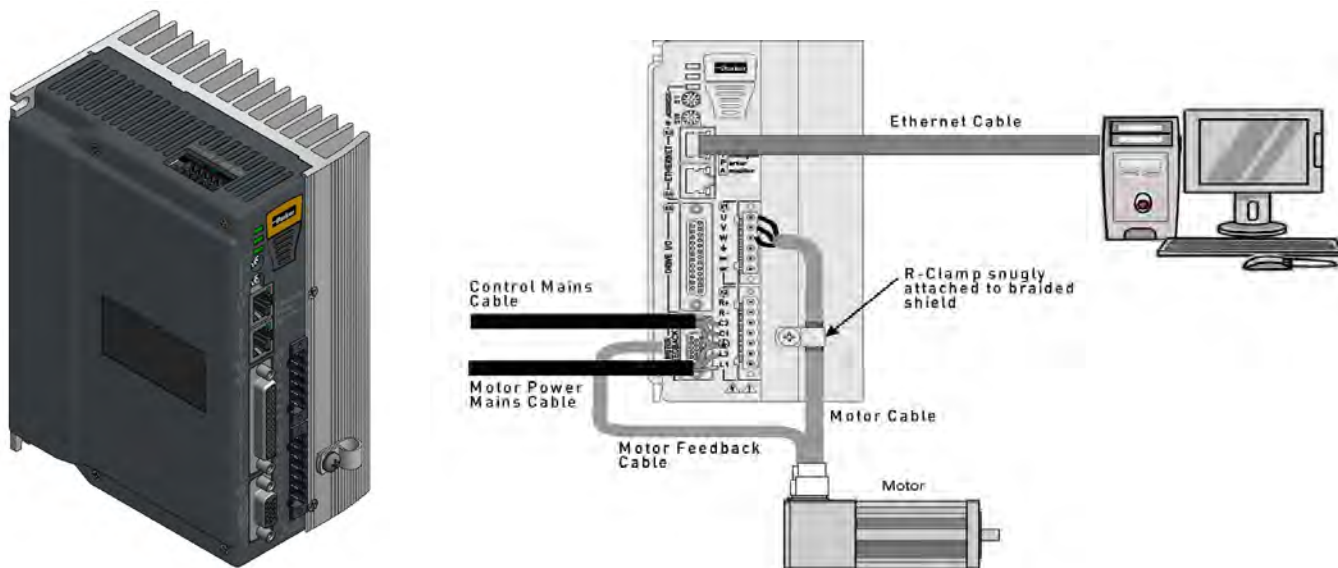
ACR7V 适配低压伺服电机：24-48Vdc, BE 和 SM 系列, NEMA16/23/34



订货号	ACR74V-A5V4C1	ACR78V-A5V4C1
轴数	4	8
尺寸 [mm]	宽 82.6* 高 167.7H* 厚 121.1	宽 136.5* 高 167.7H* 厚 121.1
重量 [kg]	1.27	1.86
开关量输入	2*(6 通用输入 (20μs)+4 高速输入 (0.3μs)) 共 20 个可编程输入, 24 VDC	4*(6 通用输入 (20μs)+4 高速输入 (0.3μs)) 共 40 个可编程输入, 24 VDC
开关量输出	2*(4 通用输出 (0.2ms)+2 高速输出 (0.2μs)) 共 8 个可编程输出, 24 VDC 共 4 个高速输出, 5V	4*(4 通用输出 (0.2ms)+2 高速输出 (0.2μs)) 共 16 个可编程输出, 24 VDC 共 8 个高速输出, 5V
模拟量输入	2*1 共 2 路电压输入, 12 位, +/-10V	4*1 共 4 路电压输入, 12 位, +/-10V
编码器输入	4 轴 +1 辅助 =5 正交增量 ABZ 带霍尔 (四倍频之前 2MHz), BiSS-C	8 轴 +1 辅助 =9
给电机连续输出电流	5 Arms/ 轴	
给电机峰值输出电流	16 Arms/ 轴	
电源电压输入	24-48VDC, 推荐 48VDC	
控制电压输入	24VDC	
电机类型	3 相旋转和直线永磁同步伺服电机	
伺服环路刷新率	31.25 μsec	
控制使能输入	单独一路 24V 开关量输入控制所有轴的使能	
通讯	100 Base-T, 2x RJ-45, 支持 TCP/UDP and EtherNet/IP	
开发软件和编程语言	Parker Motion Manager, AcroBASIC	
API	Libraries for C++,C#, VB.net, etc	
认证	CE (LVD), CE (EMC), RoHS	

# 驱控一体化：伺服单轴 IPA

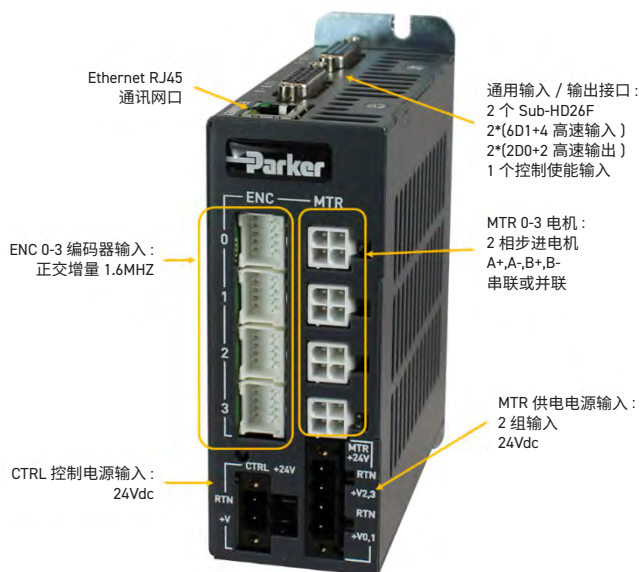
IPA 适配伺服电机：120/240Vac，BE/SM/MPP/Kit/PM-FxL/PM-DD/ 直线电机等系列



订货号	IPA04-HC	IPA15-HC
轴数	1	1
连续输出	3Arms/400W	6.3Arms/1500W
峰值输出	9Arms/1200W	18.9Arms/4500W
尺寸 [mm]	宽 76.2* 高 178H* 厚 135	宽 86.4* 高 178H* 厚 135
重量 [kg]	1.5	1.7
开关量输入	4 通用输入 (1ms)+3 高速输入 (0.2μs), 共 7 个可编程输入, 24 VDC	
开关量输出	4 通用输出 (2ms), 可编程输出, 24 VDC	
模拟量输入	2 路电压输入, 12 位, +/-10V	
主编码器输入	正交增量 ABZ 带霍尔 (四倍频之前 1.6MHz), BiSS-C, EnDat 2.2, 1Vpp SineCose; Hiperface DSL @ X8	
辅助编码器输入	正交增量 ABZ 带霍尔 (四倍频之前 1.6MHz)	
电源电压输入	单相 100-240Vac 或 20-90Vdc	
控制电压输入	24VDC	
电机类型	3 相旋转和直线永磁同步伺服电机	
伺服环路刷新率	62.5 μsec	
控制使能输入	2 路 24V 开关量输入控制轴的使能	
通讯	100 Base-T, 2x RJ-45, 支持 TCP/UDP and EtherNet/IP	
开发软件和编程语言	Parker Motion Manager, AcroBASIC	
API	Libraries for C++,C#, VB.net, etc	
认证	CE (LVD), CE (EMC), RoHS, UL 508C	

# 驱控一体化：步进 ACR74T

ACR74T 适配低压步进电机：24Vdc，LV 系列，NEMA11/17/23/34



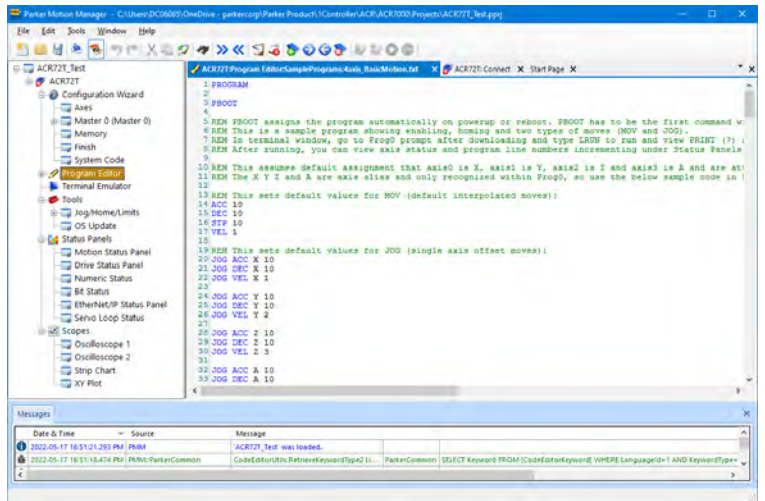
订货号	ACR74T-A4V2C1
轴数	4
Size[mm]	宽 43.3* 高 133.1H* 厚 109.4
重量 [kg]	1.0
电机类型	2 相步进电机
给电机输出电流	4 App/ 轴, ( 正弦电流幅值 ), 可软件配置每轴电流从 0.5App 到 4App
电源电压	24VDC, 200W/ 轴
控制电源	24VDC, 20W 或 1A
细分分辨率	微步细分, 可细分到 1/256steps ( 即对 1.8°步距角电机为 51200 steps/rev)
开关量输入	2*(6 通用输入 +4 高速输入) 共 20 个可编程输入, 5-24 VDC
开关量输出	2*(2 通用输出 +2 高速输出) 8 个可编程输出, 5-24 VDC
编码器输入	每轴 1 路, 正交增量 ( 差分 ABZ, 四倍频之前 1.6 MHz)
控制使能输入	单独一路 24V 开关量输入控制所有轴的使能
通讯	100 Base-T, 2x RJ-45, 支持 TCP/UDP and EtherNet/IP
开发软件和编程语言	Parker Motion Manager, AcroBASIC, 1MB 用户内存
API	Libraries for C++,C#, VB.net, etc
认证	CE (LVD), CE (EMC), RoHS

# 开发软件 PMM

## Parker Motion Manager

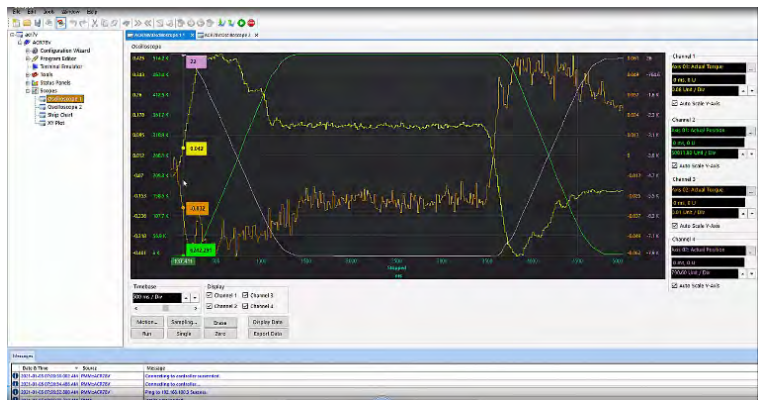
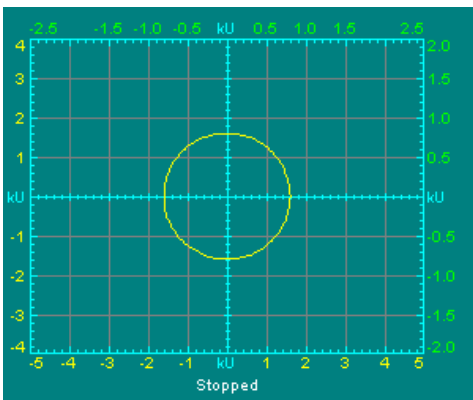
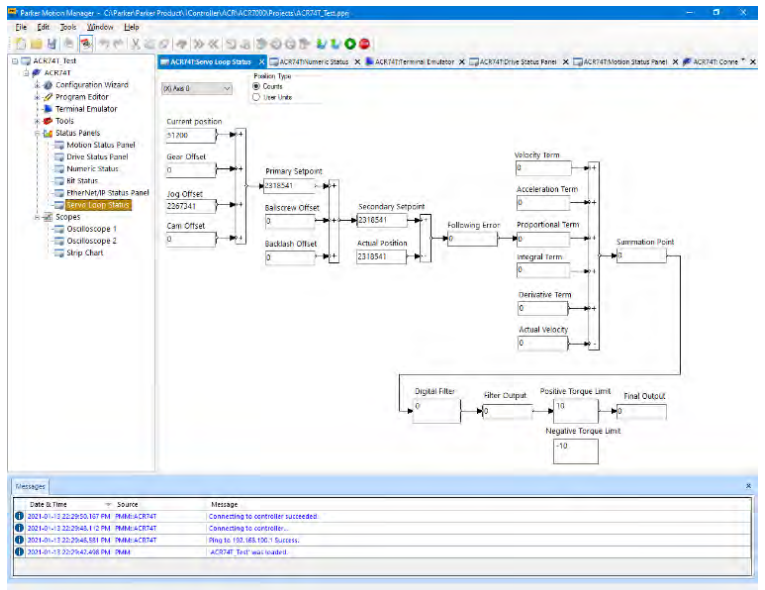
当前版本 v2.2, 更易于使用

- 基本兼容老产品 ACR-View(用于 ACR9000 等)的功能和程序
- 嵌入多种实用基础例程, 方便新手参考并快速拷贝到用户程序中
- 简单易用, 借助配置向导, 轻松完成轴和运动的基础配置
- 嵌入了派克多款伺服电机、直线电机和步进电机的参数
- 新增 IP 地址 Scan 扫描搜寻功能, 即使忘了 IP 地址也能轻松找回并连接上
- 通讯组件链接其它程序, 如 C++, C#, VB.Net, LabView, Excel 等, 并提供例程



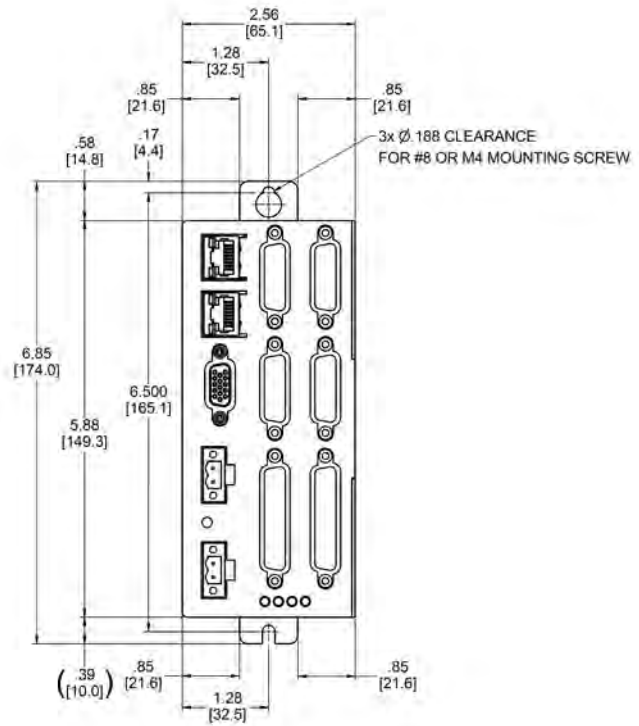
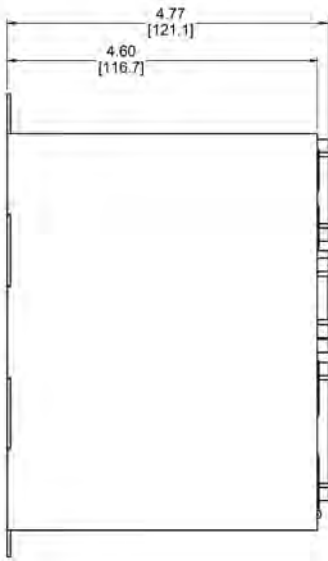
## 调试手段多样

- 动态调谐及示波器记录, 方便整定 PID 参数
- XY 平面示波器可以记录圆弧插补等轨迹, 直观回放
- 8 个轴的状态和数据一起监控, 方便比对
- 轴点动、寻零等手动操作
- 终端窗口逐行命令执行, 随心所欲地执行单行命令

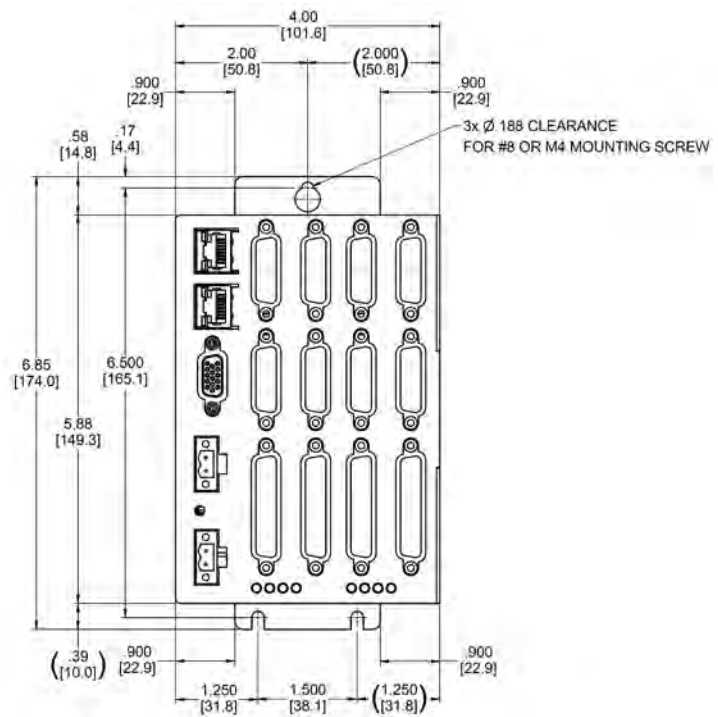
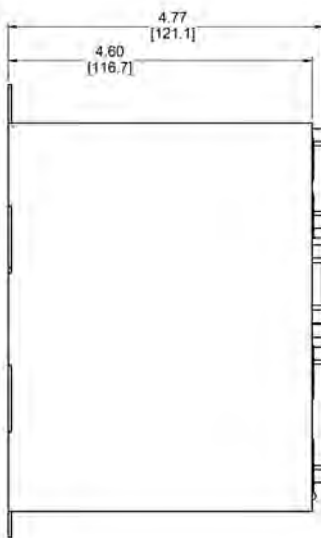


# 尺寸图

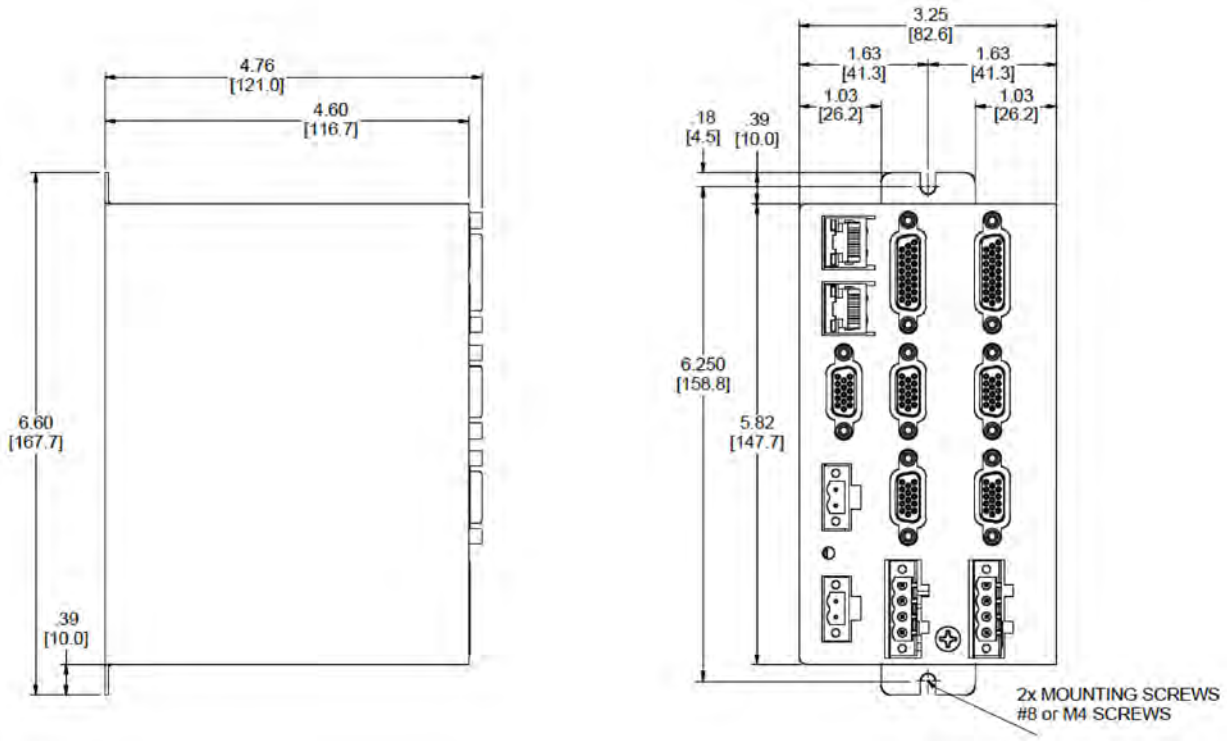
## ACR74C



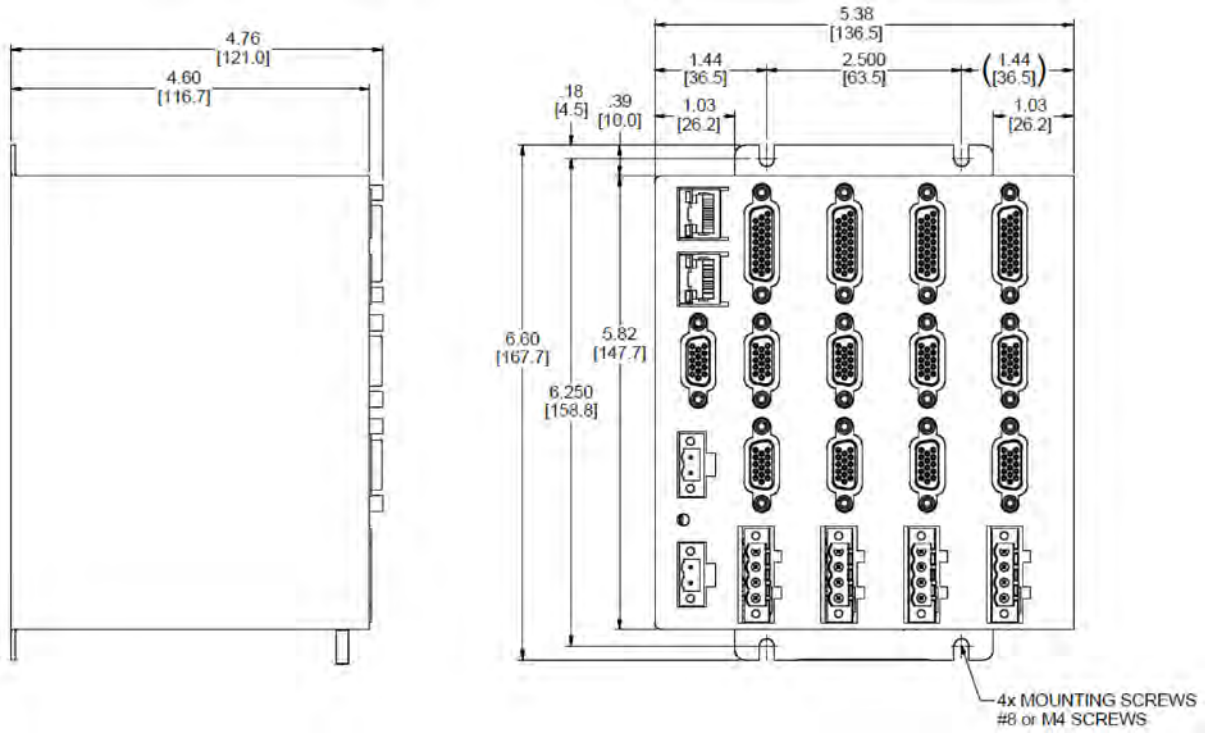
## ACR78C



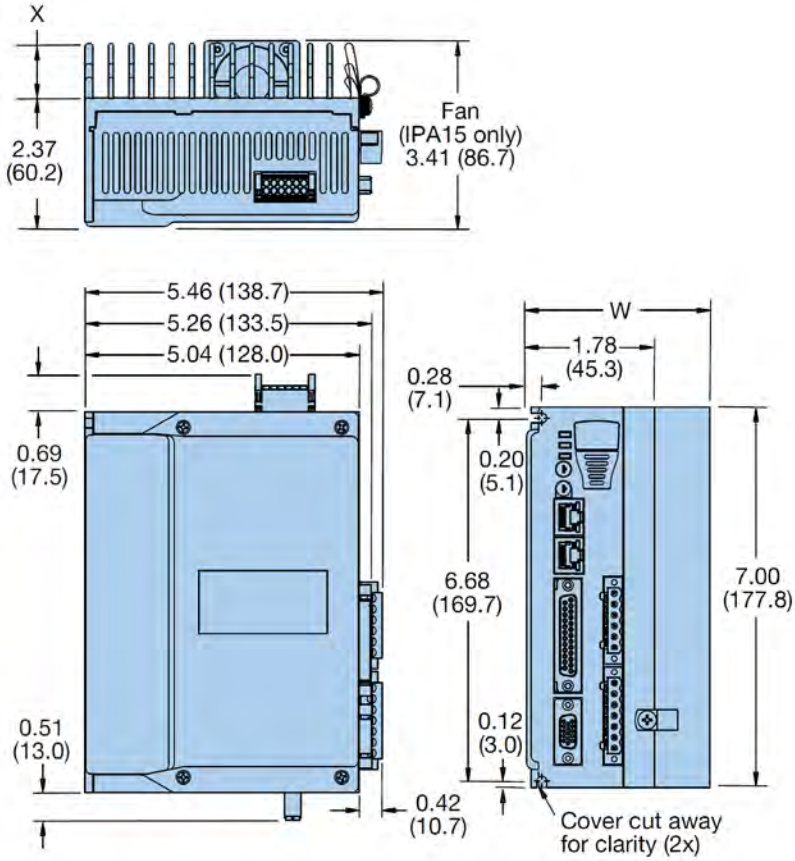
## ACR74V



## ACR78V



# IPA

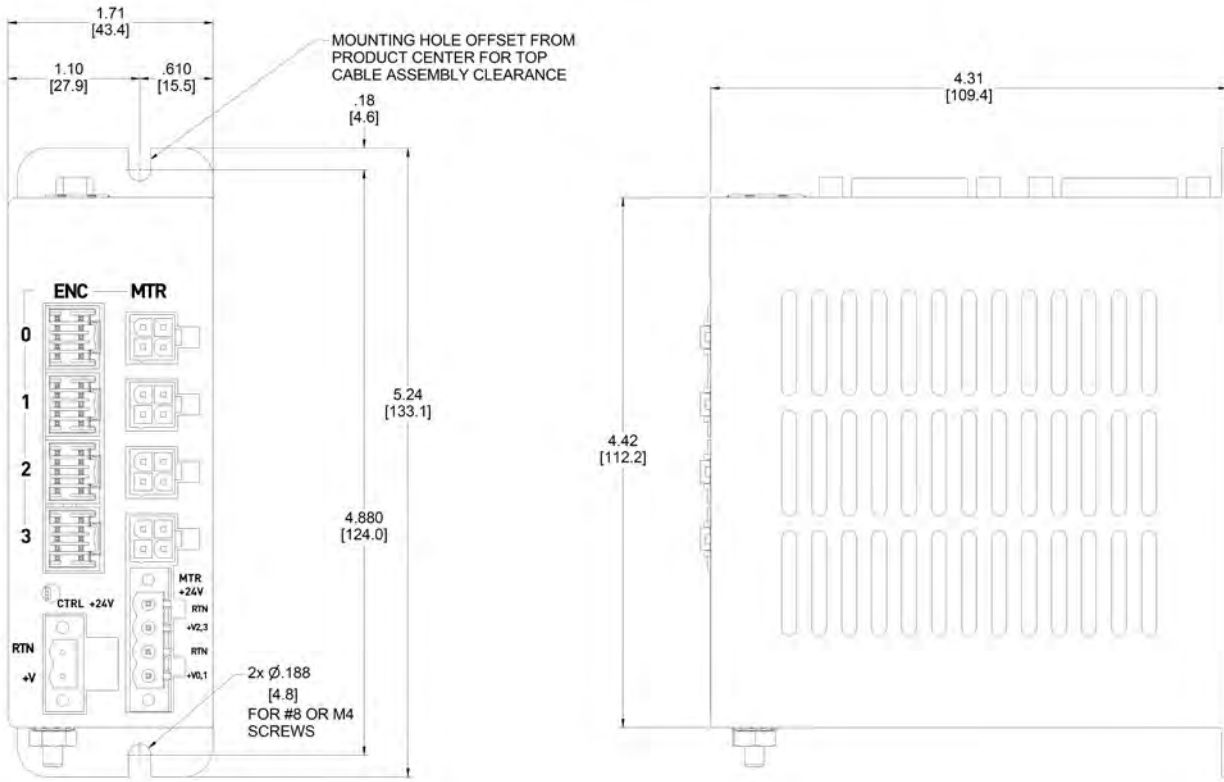


## Dimensions - in (mm)

	Overall Width W	Fin Height X	Overall Depth w/Cables
IPA04-HC	3.00 (76.1)	0.63 (15.9)	7.8 (198)
IPA15-HC	3.41 (86.7)	1.00 (25.4)	7.8 (198)

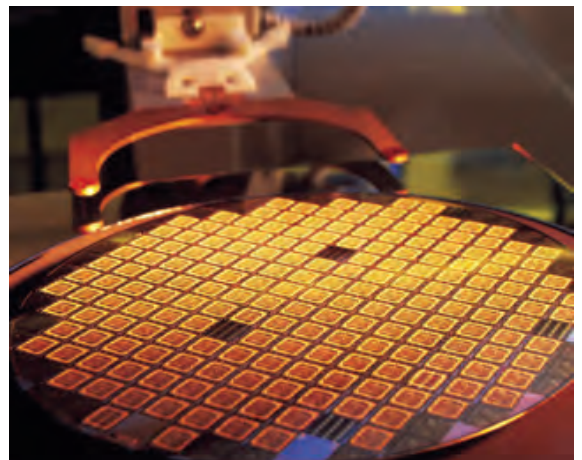
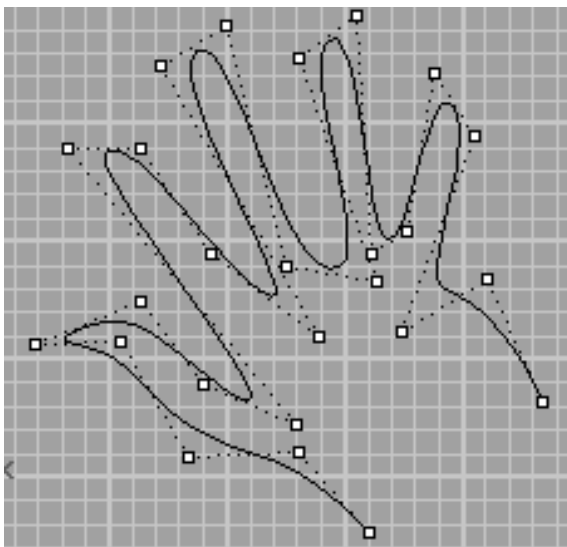
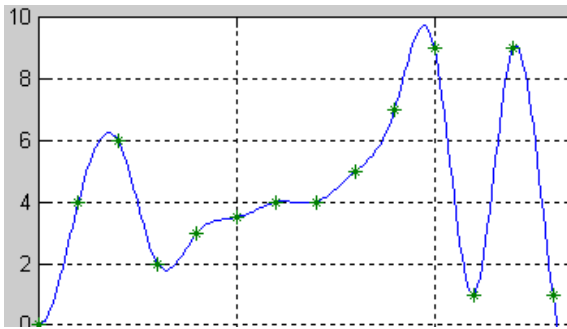


# ACR74T



## 典型应用

- 分析检测仪器、移液工作站、微阵列基因、微板储存检索、显微镜镜检、质谱仪等结构紧凑的嵌入式多轴运动控制 (ACR74T, ACR74V 等);
- 多轴同步的电子齿轮和电子凸轮功能
- 多轴协调运动各种路径插补功能;
- 半导体封装测试、平板显示灯精密机械要求的螺距补偿 (BSC)、刚性 / 柔性龙门控制算法 (LOCK) 等;
- 激光曝光等所需的基于位置或时间的触发高速输出功能 (OOP);
- 灵活的逐行命令执行功能, 便于连接其它编程语言。



## ACR 订货号

为了便于选型，推荐如下型号，更多的型号请咨询派克。

	推荐型号	描述
ACR7C	ACR74C-A0V2C1	4 轴独立控制器
	ACR78C-A0V2C1	8 轴独立控制器
	ACR74C-A0V2C1-ANI	4 轴独立控制器，附带模拟量输入
	ACR78C-A0V2C1-ANI	4 轴独立控制器，附带模拟量输入
ACR7V, 伺服	ACR74V-A5V4C1	4 轴伺服驱控一体机，48Vdc/5Arms
	ACR78V-A5V4C1	8 轴伺服驱控一体机，48Vdc/5Arms
	IPA04-HC	单轴驱控一体机，230Vac/3Arms/400W
	IPA15-HC	单轴驱控一体机，230Vac/6.3Arms/1500W
ACR7T, 步进	PAC220-C08D10-X0404-00	CNC, 4DI+4DO+ 串口 RS232 和 RS485

Parker核心代理商



北京润诚时代科技有限公司

自动化事业部

地址：北京市朝阳区汤立路218号C 座968室

邮编：100012

电话：010-84450370

传真：010-84450371

网址：[www.runcheng.net](http://www.runcheng.net)



22-08-A EMD-CH-28P-PAC&ACR

ENGINEERING YOUR SUCCESS.