

お客様各位



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

株式会社 ハイバーテック 営業部

## motionCAT シリーズ 2軸位置決めWモジュール

### HM-W200C 生産終了のご案内

拝啓 貴社ますますご清栄のこととお喜び申し上げます。

平素は格別のご厚情を賜り、厚くお礼申し上げます。

弊社製品 motionCAT シリーズ 2軸位置決めWモジュール HM-W200C に搭載している  
モーションコントロール ASIC を、機能 up と将来的安定供給を目的に換装した上位互換機種を  
用意する事で、現行製品であるWモジュール HM-W200C を生産終了とさせていただきます。

1. 生産終了理由 : 機能 up と将来的安定供給の為。  
代替製品への変更内容: 搭載モーションコントロール ASIC を最新版に換装。
2. 生産終了時期 : 2018年08月末日※1 サポート終了時期: 2021年07月末日※2  
※1 弊社保有の実装部品が無くなり次第、終了時期が早くなる可能性があります  
※2 上記理由により、サポート終了時期に関しても早くなる可能性があります
3. 代替製品について  
製品名: **HM-V200C (2軸位置決めVモジュール)**
4. 従来製品との互換性について  
コネクタピンアサイン等、ハード的な差異はありません。  
現行ご使用頂いているWモジュール (HM-W200C) 用のソフトウェアを正しく運用されている場合、  
そのまま改版仕様変更後のVモジュールで動作します。
5. ご使用上の注意点  
万が一動作中にスタートコマンドを書込んだ場合、現行Wモジュールでは無視されますが、  
改版仕様変更後のVモジュールでは、プリレジスタへの予約動作となり、意図しない動作になる  
場合がありますのでご注意ください。

## motionCAT 2軸位置決めモジュール, WモジュールとVモジュールの違い

	機能	HM-W200C	HM-V200C
1	基本仕様		
	最高出力周波数	6.66Mpps	6.66Mpps
2	速度設定レジスタ数	3 (FL, FH, FA (補正用))	3 (FL, FH, FA (補正用))
3	速度設定ステップ数	1~100,000(17bit)	1~100,000(17bit)
4	速度倍率設定範囲	0.1~66.6倍	0.1~66.6倍
5	加速レート設定範囲	1~65,535(16bit)	1~65,535(16bit)
6	減速レート設定範囲	1~65,535(16bit)	1~65,535(16bit)
7	位置決めパルス数設定範囲	-134,217,728~+134,217,727(28bit)	-134,217,728~+134,217,727(28bit)
8	減速点設定範囲	0~16,777,215(24bit)	0~16,777,215(24bit)
9	機能		
	減速開始点自動設定機能	○	○
10	減速開始点オフセット設定	○	○
11	現在位置カウンタ	○ (28bit)	○ (28bit)
12	カウンタ数	3	3
13	機械系外部信号入力 2軸分 (ELS, DLS, OLS)	○	○
14	サーボI/F 2軸分 (CW, CCW, MF, C/S, CD_INH, TIM)	○	○
15	出力パルスモード選択	○	○
16	エンコーダZ相併用原点復帰	○	○
17	S字加減速制御	○	○
18	S字区間設定	○(1~50,000)	○(1~50,000)
19	FH補正機能	○	○
20	1パルス出力	○	○
21	アイドリングパルス	○ (0~7パルス)	○ (0~7パルス)
22	パルサー入力	○ (ENC入力兼用)	○ (ENC入力兼用)
23	コンパレータ	○ (3回路)	○ (3回路)
24	次動作プリバッファ	×	○ (1段)
25	次動作自動スタート制御	×	○
26	同時スタート/同時停止	○	○
27	原点サーチ, 原点抜け出し	○	○
28	ステッピングモータ脱調検出	○	○
29	疑似動作 (マシンロック)	×	○
30	補間機能(※1)	×	○ (直線、円弧但し√2制御まで)
31	連続補間機能(※1)	×	○
32	目標位置のオーバーライド	○	○
33	バックラッシュ補正機能	○	○
34	ソフトリミット機能	○	○
35	リングカウント機能	×	○
36	定ピッチ出力	○	○
37	振動抑制機能	○	○
38	カウンタハードクリア	○	○
39	カウンタハードラッチ	○	○
40	指令方向反転	×	○

※1. 補間は複数軸で行います