

T-Scan

Tykor Vision

数控电动载物台 USB 运动控制器

T-Scan 数控电动载物台控制驱动器是用于对电动载物台 XYZ 三轴进行精密数字控制及驱动的部件，它的作用是将计算机发出的运动命令转换成执行电机的运动脉冲并提供足够的驱动电流使电机按指令准确转动。

其工作特征如下：

- 2 主流 USB 接口连接计算机，适用于任何具有 USB 接口的上网本，笔记本，台式机以及平板等 PC 兼容计算机。
- 2 具有广泛的兼容性，能控制驱动所有以步进电机或伺服电机为动力的电动载物台，如 T-Scan 系列载物台、Prior 系列载物台等等。
- 2 内部使用 32 位单片机，消除了 PC 系统实时性差对控制信号的影响。
- 2 USB 核心驱动程序兼容 32/64 位 Microsoft Windows XP/Vista/7/8 操作系统。
- 2 支持多轴扩展及多重接入，每台控制器能扩展至 4、5、6 轴，使用 API 扩展控制轴的数目（理论上一台计算机可以同时控制 127 个控制器共 508 个轴），可以实现一台 PC 控制数量庞大的受控对象，可用于显微自动化及机器人控制。
- 2 采用恒流斩波微步驱动控制技术，实现高性能多细分；每轴最大驱动电流 2A，待机自动半流，最大细分 128，可实现大功率超细腻的驱动。
- 2 支持消间隙机制，使载物台的重复定位和往返定位更准确。
- 2 多轴联动，方向输出极性可由程序任意调整。
- 2 3 路 PWM 输出，3 路开关量输出，13 路开关量输入，1 路模拟量输入，支持外触发摄像头。
- 2 具有固件恢复功能，彻底消除固件更新的危险。
- 2 运动/PWM 脉冲全部由硬件产生，脉冲时间波动 < 0.1us，消除控制系统对电机抖动的影响。
- 2 高抗干扰设计，在恶劣的环境中能稳定可靠工作。
- 2 提供 Windows 下的二次开发包 SDK、并支持 USB 操纵杆，可由 VB、VC++、C#、C++ Builder、Delphi 等开发工具调用，通过 API 构造专门的控制系统。

最低系统要求

- Y Pentium 1GHz 等同的 CPU，比如 Atom N270。
- Y 512MB 内存。
- Y 32/64 位 Windows XP，Windows Vista 或者 Windows 7/8 操作系统。



可选项

T-Scan Tykor Vision	Worldwide Distribution		
	Tykor Scientific, Ltd. Guangzhou, China Tel: +86 20 85567925 Email: info-china@tykor.com	Tykor Vision Tech Yishun, Singapore Tel: +65 68542683 Email: info@tykor.com	Tykor Vision Tech California, USA Tel: +01 Email: info-usa@tykor.com