

DC可程式伺服驅動器

CSBL1400特點

- 內建5IN3OUT 1VR 記事本編輯控制
- 可控制伺服馬達/不失步步進馬達/二相三相步進馬達
- 脈波PULSE/DIR ; CW/CCW ; A/B ;類比輸入0~10v
- 通訊Rs232 ASC/RS485 MOBUS
- 2000個變數(含浮點數) 加2000個EE變數, 加減乘除計算功能
- 自我監視, 故障履歷



規格

| CSBL1400 | SPECIFICATION               | 單位   | 標準值 Value                   |
|----------|-----------------------------|------|-----------------------------|
| 電壓輸入     | Voltage                     | v    | 24~70v                      |
| 額定輸出     | Rated Output                | W    | (24V IN 100w) (48V IN 150W) |
| 重量       | Weight (Standard)           | kg   | 0.5                         |
| 使用環境溫度   | Ambient Temp.               | °C   | -20~50                      |
| 電流       | Counter-electromotive Force | A    | 4A 連續 8A 瞬間最大               |
| 步進馬達     | Holding Torque              | kgcm | 28~56 步進 8KGCM              |
| 編碼器解析    | Encoder SC                  | PPS  | 步進馬達任意解析度 / 伺服馬達需視編碼器而定     |

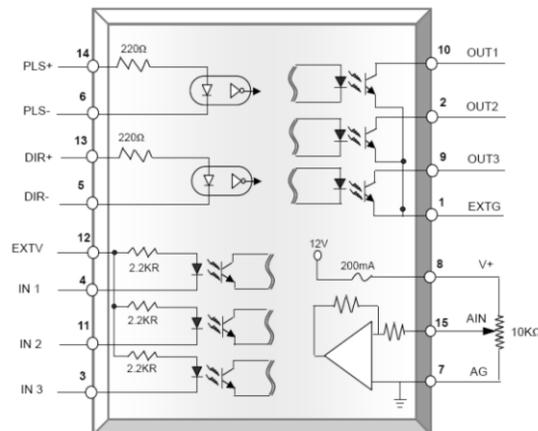
D型9pin定義

| 腳位    | 定義  | 資料方向        | RS232                       | RS485人機  |
|-------|-----|-------------|-----------------------------|----------|
| Pin 1 | CD  |             | 載波偵測                        | D+ mobus |
| Pin 2 | TXD | CSBL1400→PC | 傳送字元 (Transmit)             |          |
| Pin 3 | RXD | PC→CSBL1400 | 接收字元 (Receive)              |          |
| Pin 4 | DSR |             | 資料備妥 (Data)                 |          |
| Pin 5 | GND |             | 地線 (Ground)                 |          |
| Pin 6 | DTR |             | 資料端備妥 (Data Terminal Ready) | D- mobus |
| Pin 7 | CTS |             | 清除以傳送 Clear To Send         |          |
| Pin 8 | RTS |             | 要求傳送 Request To Send        |          |
| Pin 9 | RI  |             | 響鈴偵測                        |          |

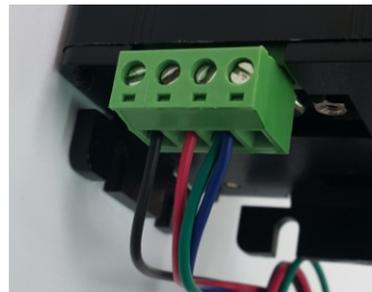
D型15pin編碼器定義

| 接腳編號 | 接腳名稱     | 接腳符號 | 接腳詳細說明   |
|------|----------|------|--|
| 3    | 電源輸出+端   | +5V  | 為編碼器用5V 電源(由驅動器提供), 電纜在 20 公尺以上時, 為了防止編碼器電壓降低, 應各別使用2條電源線, 而且超過 30 公尺以上時, 請與供應商諮詢。 |
| 13   | 電源輸出-端   | 0V   |  |
| 1    | A 相編碼器輸入 | A    | 編碼器 A 相由馬達端輸出至驅動器。   |
| 2    | A 相編碼器輸入 | A    |  |
| 6    | B 相編碼器輸入 | B    | 編碼器 B 相由馬達端輸出至驅動器。   |
| 7    | B 相編碼器輸入 | B    |  |
| 11   | Z 相編碼器輸入 | Z    | 編碼器 Z 相由馬達端輸出至驅動器。   |
| 12   | Z 相編碼器輸入 | Z    |  |
| 5    | U 相編碼器輸入 | U    |  |
| 4    | U 相編碼器輸入 | U    |  |
| 10   | V 相編碼器輸入 | V    |  |
| 9    | V 相編碼器輸入 | V    |  |
| 15   | W 相編碼器輸入 | W    |  |
| 14   | W 相編碼器輸入 | W    |  |
|      | 隔離線接點    | FG   | 連接信號線的隔離線。   |

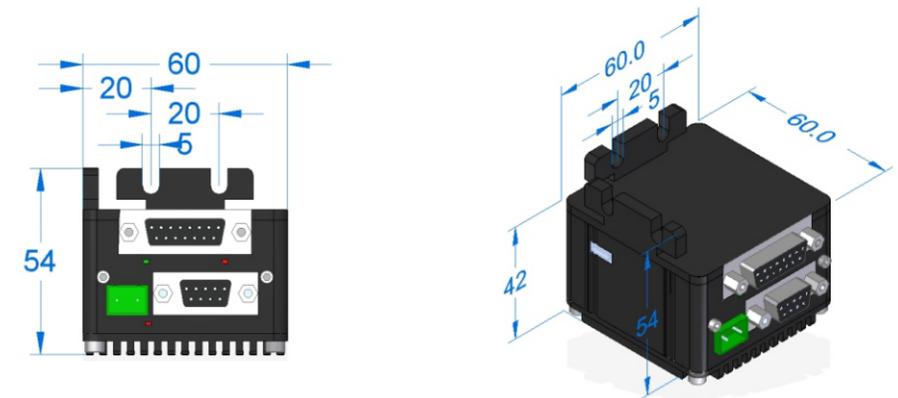
D型15pin定義



步進馬達接線



外形圖



D型15pin定義

| 編號 | 接腳名稱                   | 接腳符號  | I/O 類型 | 適用模式 | 接腳詳細說明                                   |
|----|------------------------|-------|--------|------|--|
| 4  | 一般輸入埠<br>伺服關閉<br>正轉極限  | SVOFF | Di-1   | 1    | 未指定內部定義時, 為一般input                       |
|    |                        |       |        | 2    | 設定為關閉伺服(Servo Off)的輸入埠, 由PN4 設定          |
|    |                        |       |        | 3    | 設定為正轉極限(CWHC)由PN5 設定                     |
| 11 | 一般輸入埠<br>緊急停止<br>反轉極限  | EMC   | Di-1   | 1    | 未指定內部定義時, 為一般input                       |
|    |                        |       |        | 2    | 設定為緊急停止(EMC Stop)的輸入埠, 由PN4 設定           |
|    |                        |       |        | 3    | 設定為反轉極限(CWHC)由PN5 設定                     |
| 3  | 一般輸入埠<br>原點訊號          | HOME  | Di-1   | 1    | 未指定內部定義時, 為一般input                       |
|    |                        |       |        | 2    | 設定為回原點訊號(Home Seneor) 的輸入埠, 由PN3 設定      |
| 12 | 外部電壓輸入                 | EXTV  | Di-1   | A    | DC12~24V                                 |
| 10 | 一般輸出埠<br>系統備妥<br>到位置訊號 | READY | Di-1   | 1    | 未指定內部定義時, 為一般output                      |
|    |                        |       |        | 2    | 設定為系統備妥(Ready)信號的輸出埠, 由PN7 設定            |
|    |                        |       |        | 3    | 設定為到位置(IN Position)信號的輸出埠由PN7 設定         |
| 2  | 一般輸出埠<br>警報信號<br>到位置訊號 | ALARM | Di-1   | 1    | 未指定內部定義時, 為一般output                      |
|    |                        |       |        | 2    | 設定為警報(Alarm)信號的輸出埠, 由PN7 設定              |
|    |                        |       |        | 3    | 設定為到位置(IN Position)信號的輸出埠由PN7 設定         |
| 9  | 一般輸出埠<br>煞車信號<br>到位置訊號 | BREAK | Di-1   | 1    | 未指定內部定義時, 為一般output                      |
|    |                        |       |        | 2    | 設定為煞車(Break)信號的輸出埠, 由PN6 設定              |
|    |                        |       |        | 3    | 設定為到位置(IN Position)信號的輸出埠由PN7 設定         |
| 1  | 24+外部                  | EXTG  |        | A    |  |
| 14 | 指令脈衝<br>P 輸入           | PLS+  | Di-2   | 0,1  | SLIM5 收三種不同的指令脈衝(請參照參數PN02)。腳位的對應關係如下所示: |
| 6  |                        | PLS-  |        |      |  |
| 13 | 脈衝+方向<br>(Pulse+Dir)   | DIR+  | 0,1    | 0,1  | 對應腳位關係                                   |
| 5  |                        | DIR-  |        |      |  |
| 5  | 指令脈衝<br>D 輸入           | DIR-  | Di-2   | 0,1  | 雙脈衝<br>(CW/CCW)                          |
|    |                        |       |        |      | A/B 相位差<br>(AB Phase)                    |