

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

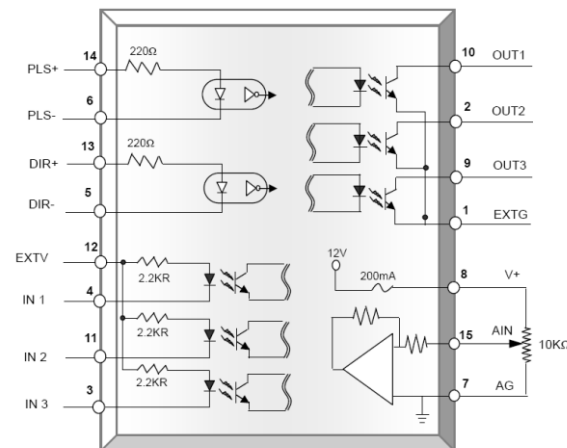
D型9pin定義

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	

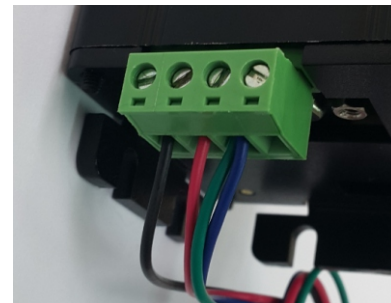
D型15pin編碼器定義

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。

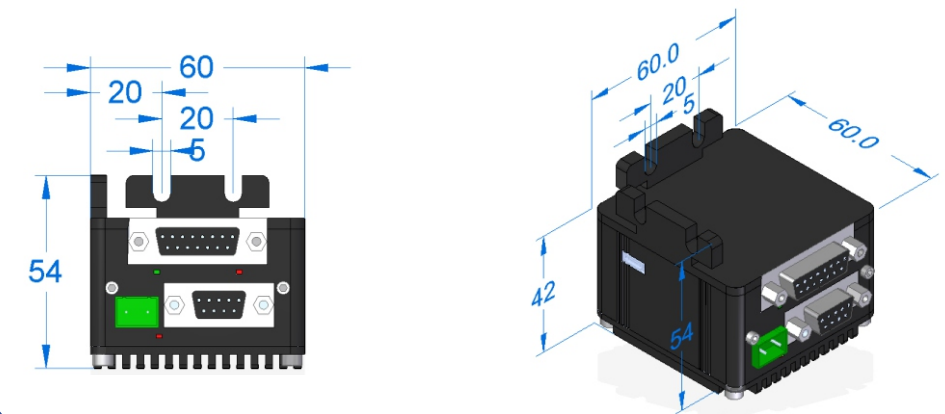
D型15pin定義



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 伺服關閉 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 緊急停止 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 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 系統備妥 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 警報信號 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 煞車信號 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 P 輸入	PLS+	Di-2	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 (Pulse+Dir)	DIR+	0,1	脈衝+方向	正轉
				DIR-	反轉
5	指令脈衝 D 輸入	DIR-	Di-2	雙脈衝 (CW/CCW)	CW+ CW- CCW+ CCW-
				A/B 相位差 (AB Phase)	A+ A- B+ B-