

AC可程式伺服驅動器

CSBL740特點

- 內建10IN 6OUT 2VR 記事本編輯控制
- 可控制伺服馬達/不失步進馬達/二相三相進馬達
- 脈波PULSE/DIR ; CW/CCW ; A/B ;類比輸入0~10v
- 通訊Rs232 ASC/RS485 MOBUSSE
- 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

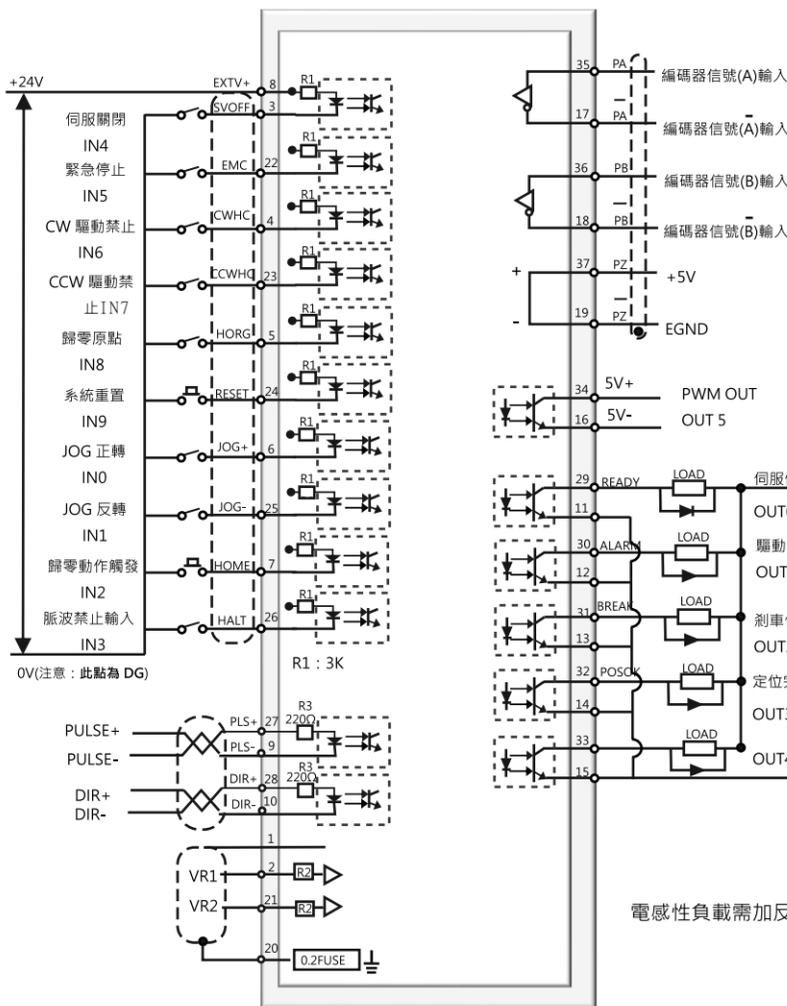
CSBL740	SPECIFICATION	單位	標準值
電壓輸入	Voltage	V	110~220V 單相/三相 (±15%)
最大輸出	Rated Output	W	750w
重量	Weight (Standard)	kg	1
使用環境溫度	Ambient Temp.	°C	-20~50
電流	Counter-electromotive Force	A	8A 連續 15A 瞬間最大
步進馬達	Holding Torque	kgcm	60/86/110 步進 最大 110kgcm
編碼器解析	Encoder SC	PPS	步進馬達任意解析度 / 伺服馬達需視編碼器而定



D型9PIN CN1定義

腳位	定義	資料方向	RS 232	RS 485
Pin 1	CD			D+
Pin 2	TXD	SERV->PC	傳送字元 Transmit	
Pin 3	RXD	PC->SERV	接收字元 Receive	
Pin 5	GND		地線 Ground	
Pin 6	DTR			D-

D型37pin定義



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+	+5V	為編碼器用5V電源(由驅動器提供)電壓在20公尺以上時, 為了防止編碼器電壓降低, 應各另接電源線。而且超20公尺以上時, 請與供應商洽
13	電源輸出-	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。

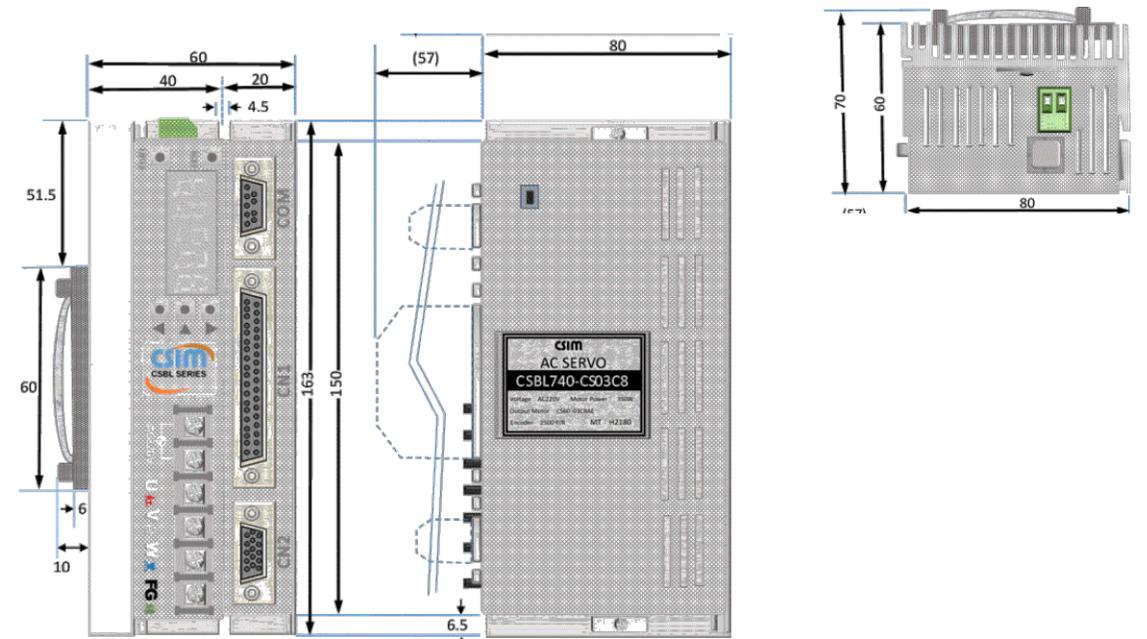


步進馬達接線

- 驅動器U 紅/藍 A
- 驅動器V 黑/黃 -A
- 白/棕 B
- 驅動器W 綠/橙 -B

電感性負載需加反向

外形圖



D型37PIN定義

接腳編號	接腳名稱	接腳符號	I/O 類型	接腳詳細說明	接腳編號	接腳名稱	接腳符號	I/O 類型	接腳詳細說明
3	伺服關閉	SVOFF	Di	當接腳與DG開路, 進入運轉狀態; 與DG短路時, 為退出運轉狀態。(請參照參數PN04)	31	制車信號	BREAK	Do	當伺服無激磁時, 電晶體輸出為ON。此腳位正常使用时是接到馬達的機械式制車控制繼電器。(請參照參數
22	緊急停止信號	EMC	Di	當接腳與DG短路, 即進入緊急停止狀態。SERVO立即退出運轉狀態。(請參照參數PN04。)	32	定位完成信號	POSOK	Do	當偏差計數器的值小於參數PN18 所設定的位置定範圍時。電晶體輸出為ON。大於時, 則電晶體輸出為OFF。(請參照參數PN18)
4	CW 驅動禁止	CWHC	Di	CW 驅動禁止與DG短路, 即表CW 過行程發生。(請參照參數PN05。)	2	類比輸入	VCMD1	Ai-1,2	兩組類比輸入, 最大指令輸入電壓為+10V 時對馬達轉速或扭力或位置。也可作扭力限制。需程式規畫
23	CCW 驅動禁止	CCWHC	Di	CCW 驅動禁止與DG 短路, 即表CCW 過行程發生。(請參照參數PN05。)	21	類比輸入	VCMD2		
24	系統重置	RESET	Di	當接腳與DG 短路, 即解除異常造成的停止狀態。編碼器異常、過電流等異常, 則會再發出相同的警報, 請在排除異常原因之時, 再行重置。	1	+12V 電壓輸出端	+12V		提供±12VDC/10mA MAX 之輸出電壓, 可使用於馬達在測試正負運轉所需之電壓指令輸出已內含串接 1KΩ 電阻。若選用 10K 的可變電阻, 大約可調+10V 的電壓。
6	JOG 正轉	JOG +	Di	在使用模式 (MD) =1 時, 與 DG 短路馬達即執行 JOG 正轉。	20	電壓輸出端	AG		
25	JOG 反轉	JOG -	Di	在使用模式 (MD) =1 時, 與 DG 短路馬達即執行 JOG 反轉。	35	編碼器信號輸入 (A 相)	PA		外部光學尺輸入(LINE DRIVER)作為全閉迴路使用
5	歸零原點	HORG	Di	歸零原點與DG 短路, 即表原點信號輸入。(請參照參數PN03。)	17	編碼器信號輸入 (A 相)	PA		
7	原點動作觸發	HOME	Di	當接腳與DG 短路 (ON-OFF), 即進行回原點動作。	36	編碼器信號輸入 (B 相)	PB		
27	指令脈衝 P 輸入	PLS+	Di	CSBL700 驅動器可接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:	18	編碼器信號輸入 (B 相)	PB		
9	指令脈衝 P 輸入	PLS-				37	5V 輸出	5V	
28	指令脈衝 D 輸入	DIR+	Di	脈衝+方向 (Pulse+Dir)	34	PWM OUT	5V+		PWM OUT 需程式設定
				雙脈衝 (CW/CCW)	16	外部電源輸入	+24V	*	I/O 電源輸入+24V 端。
				A/B 相位差 (AB Phase)	8	隔離線接點	FG	*	連接信號線的隔離線與接頭金屬接地。
29	伺服備妥	READY	Do	主電源, 控制電源輸入正常, 在沒有異常警報狀態時, 電晶體輸出為ON。(請參照參數PN07)					
30	驅動器異常	ALARM	Do	在正常時, 電晶體輸出為OFF, 驅動器出現異常警報後, 保護機能動作, 電晶體輸出為ON。(請參照參數PN07)					