

整合式步進馬達

SLIM243K特點

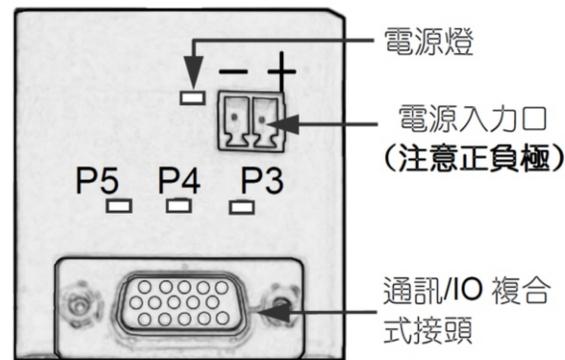
- 內建3IN 2OUT 記事本編輯控制
- (馬達, 驅動器, 控制, 絕對型編碼器.) 一體化整合式
- 脈波PULSE/DIR ; CW/CCW ; A/B ; 類比輸入0~10v
- 通訊Rs232 ASC/RS485 MOBUS (使用485時先定義變數, 之後在用485下變數命令, 會更好用)
- 2000個變數(含浮點數) 加2000個EE變數, 加減乘除計算功能
- 自我監視, 故障履歷



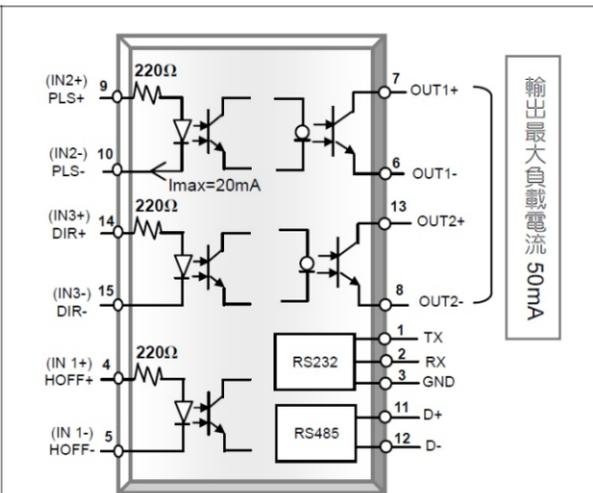
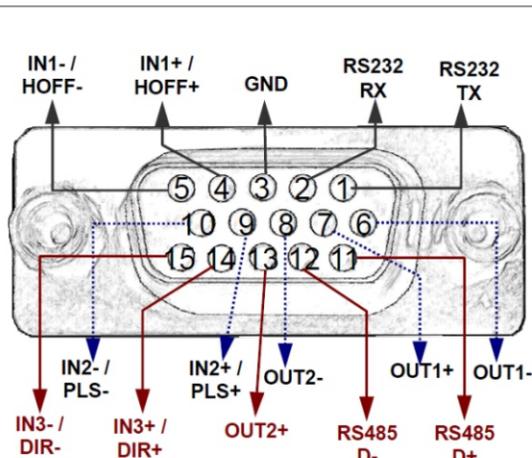
規格

SLIM243K	SPECIFICATION	單位	標準值
電壓輸入	Voltage	V	24VDC (±5%)
最大輸出	Rated Output	W	50w
重量	Weight (Standard)	kg	0.5
使用環境溫度	Ambient Temp.	°C	-20~60
電流	Counter-electromotive Force	A	2
步進馬達	Holding Torque	kgcm	42 型 2.8kgcm
編碼器解析	Encoder SC	PPS	3200

D型15pin定義

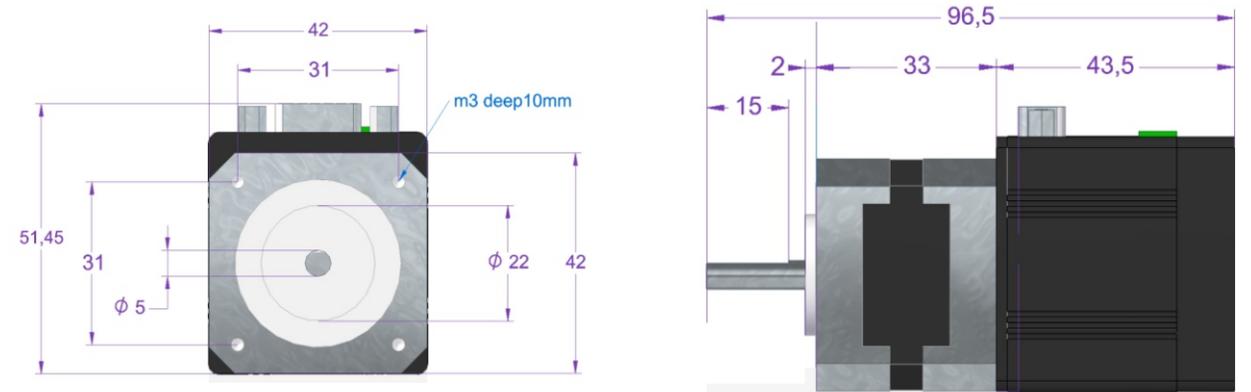


電源燈
 電源入力口
 (注意正負極)
 通訊/IO 複合式接頭



輸出最大負載電流 50mA
 注意：輸入口串聯電阻為 220Ω，如高於 5V 輸入，請另外加串電阻。(一般 12V 串 680Ω，24V 串 2KΩ)

外形圖



D型15PIN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	
9	指令脈衝 P 輸入 IN2 CWHC	PLS+	Di	SLIM 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： 字元 0 SLIM IN2 PN5=H0001(正極限)	1	RS232	TX		出廠值為 9600/8N/1 ASC2	
				內值 CWHC 正轉禁止致能及輸入極性	2	RS232	RX			
				0 CWHC 接點無效	3		GNC			
10		PLS-	Di	字元 1 SLIM IN1 PN4=H0001	4	馬達激磁	HOFF+	DI	字元 0 SLIM IN1 PN4=H0001	
				內值 SVOFF 致能及輸入極性	5	IN1	HOFF-		0 為一般 IO 用, SVOFF 接點無效	
				1 CWHC 時馬達減速停止後關閉輸出電流			1 接點與 DG 短路時 SERVO OFF (A 接點)			
14	指令脈衝 D 輸入 IN3 CCWHC HOME	DIR+	Di	字元 3 接點與 DG 開路時 CWHC 致能 (B 接點)	6	ERR	OUT2	DO	字元 1 OUT P1 PN7=H0010	
				指令脈衝種類	7	ERR	OUT2		DO	內值 ALARM 異常警報輸出致能及信號極性
				脈衝 + 方向 (Pulse+Dir) PN2=H0000			1 當驅動器異常時, 電晶體輸出為 ON			
15		DIR-	Di	雙脈衝 (CW/CCW) PN2=H0010	8	READY	OUT1	DO	字元 2 OUT P1 PN7=H0100	
				A/B 相位差 (AB Phase) PN2=H0030	13	READY	OUT1		DO	內值 READY 備妥輸出致能及信號極性
				字元 1 SLIM IN3 PN5=H0100(負極限)			1 何服備妥後, 電晶體輸出為 ON			
				字元 0 SLIM IN3 PN3=H0200(HOME)	11		D+	RS485	字元 1 (RS485 Baud Rate)	
				內值 CWHC 正轉禁止停車方式	12		D-		內值 人機速	
				0 CCWHC 時直接開輸出電流馬達依慣性停止			0 9600			
				1 CCWHC 時馬達減速停止後關閉輸出電流					2 38400	
				3 接點與 DG 開路時 CCWHC 致能 (B 接點)					字元 0 (STN)	
									內值 設定 PLC 站號	
									0-255 1 至 255 可設定, 多台連線時需設不同站號 (單位:1) 255 為 PN47=H00FF	