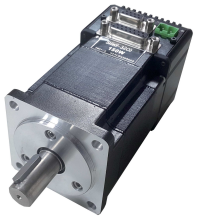
1111MOTOR

整合式伺服馬達

SLIM9-32C0 DC伺服馬達特點

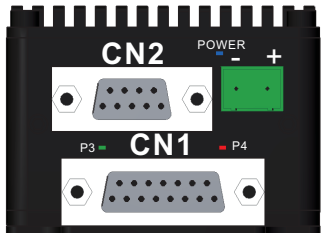


- 內建5IN 30UT 1VR 記事本編輯,可獨立運轉免上位控制器
- (馬達,驅動器,控制,單轉絕對編碼器.)ALL IN ONE整合式步進伺服
- 脈波PUSLE/DIR ; CW/CCW ; 手搖輪A/B PASHE
- RS232 ASCII 強大的運動指令,詢問指令.時間控制,IO控制,扭力控制
- 可直接接人機界面(RS485 MOBUSE)建議485控制時.先建立NO變數為功能.會更好控制
- 自我監視,故障履歷
- 隨負載輸出電流.有效降低溫昇
- 可15台多軸串聯相互通訊,(P TO P)

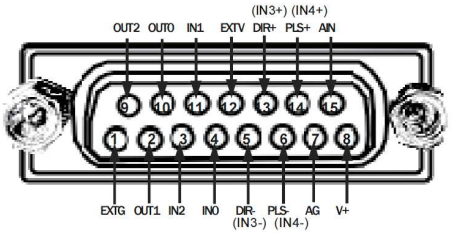
規格

SLIM9	SPECIFICATION	單位	SLIM9-32C0	
電壓輸入	Voltage	V	24~48VDC	
重量	Weight (Standard)	kg	1.4	
使用環境溫度	Ambient Temp.	ºC	-20~50	
電流	Counter-electromotive Force	A	5A	
伺服馬達輸	Torque	W	24V IN 100W	48V IN 150W
轉速	Speed	RPM	3000	
編碼器解析	Encoder SC	PPS	10000	

驅動器接線



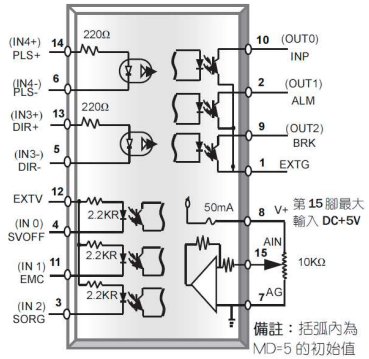
腳位	定義	資料方向	RS232	RS485 人機
Pin 1	CD			D+
Pin 2	TXD	SERVO→PC	傳送字元（Transmit）	
Pin 3	RXD	PC→SERVO	接收字元（Receive）	
Pin 5	GND		地線（Ground）	
Pin 6	DTR			D-



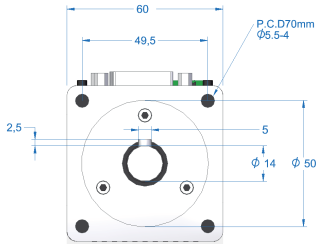
＜備註＞：

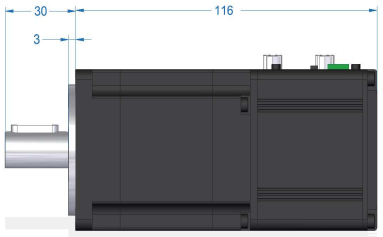
※ 第 8 腳 SLIM9 為 5V (原 SLIM5 系列時是 12V)；一般使用者無影響，僅供類比電壓讀取使用。

※ *特別注意!!*第 15 腳(AIN)輸入之最大值**絕對勿**超過 ***DC+5V***。



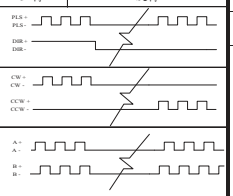
外形圖





D型15PIN定義

接腳編號	IO 類型	接腳說明
14 PLS+ CW+	MD=1 指令脈衝 P 輸入	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：
6 PLS- CW-	IN4	指令脈衝種類 / 對應腳位關係 正轉 / 反轉
13 DIR+ CCW+	MD=1 指令脈衝 D 輸入 IN3	脈衝＋方向 (Pulse＋Dir) PN2=H0000
		雙脈衝 (CW/CCW) PN2=H0010
5 DIR- CCW-		A/B 相位差 (AB Phase) PN2=H0030
8 V+	5V	類比輸入 5v+
15 AIN	AIN 10K	類比輸入 AIN 指令?AIN 讀取時為 0~1000
7 AG	AIN AG	類比輸入 AG
1 OUT	EXTG	OUT GND 開集極輸出 ON 電壓：最大 0.5VDC 使用電源：4.5 ~ 40VDC 電流 20mA 以下
9 READY	OUT0	字元 0 OUT P0 PN7=H0001
2 ERR	OUT1	字元 1 OUT P1 PN7=H0010



內值	READY 備妥輸出致能及信號極性
0	為一般 OUT
1	伺服備妥後，電晶體輸出為 ON
3	伺服備妥後，電晶體輸出為 OFF

內值	ALARM 異常警報輸出致能及信號極性
0	異常警報信號無效
1	當驅動器異常時,電晶體輸出為 ON
3	當驅動器異常時,電晶體輸出為 OFF

接腳編號	IO 類型	接腳說明
10 POSOK	OUT2	字元 2 OUT P2 PN7=H0100
12 IN	DI GND	IN GND 24V+
4 CWHC SERVO ON	PN5=H0100 CWHC PN4=H0001 SERVO ON IN0	字元 0 SLIM IN0 PN5=H0100
		字元 0 SLIM IN0 PN4=H0001
11 CCWHC EMC	PN5=H0001 CCWHC PN4=H0100 EMC IN1	字元 2 SLIM IN1 PN5=H0001
		字元 2 SLIM IN1 PN4=H0100
3 HOME	IN2	字元 0 SLIM60 IN2 PN3=H0026(HOME)

內值	POSOK 到位輸出致能及信號極性
0	到位信號輸出無效
1	到位信號致能後,電晶體輸出為 ON
3	到位信號致能後,電晶體輸出為 OFF

內值	CWHC 正轉禁止致能及輸入極性
0	CWHC 接點無效
1	接點與 DG 短路時 CWHC 致能（A 接點）
3	接點與 DG 開路時 CWHC 致能（B 接點）

內值	SVOFF 致能及輸入極性
0	SVOFF 接點無效
1	接點與 DG 短路時 SERVO OFF（A 接點）
3	接點與 DG 開路時 SERVO OFF（B 接點）

內值	CCWHC 反轉禁止致能及輸入極性
1	接點與 DG 短路時 CCWHC 致能（A 接點）
3	接點與 DG 開路時 CCWHC 致能（B 接點）

內值	EMC 致能及輸入極性
1	接點 24-ON ERR11 （A 接點）
3	接點 24-OFF ERR11（B 接點）

內值	HOME
3	指令 H 時.24v-ON 時,馬達停止座標為 0
6	指令 H 時.24v-OFF 時,馬達停止座標為 0

整合式馬達