

整合式步進馬達

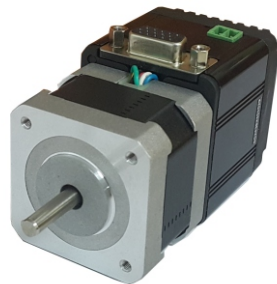
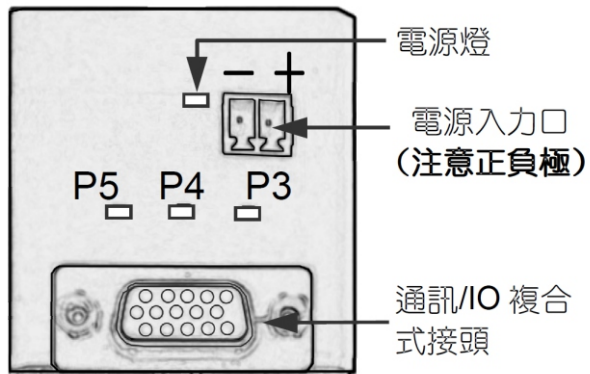
SLIM9-340E2特點

- 內建3IN 2OUT 記事本編輯控制
- (馬達, 驅動器, 控制, 絕對型編碼器.)一體化整合式步進伺服
- 脈波PUSLE/DIR ; CW/CCW ; A/B PASHE,支援電子凸輪
- 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)
- 瞬間2倍扭力也可固定轉距運動
- 自我監視, 故障履歷

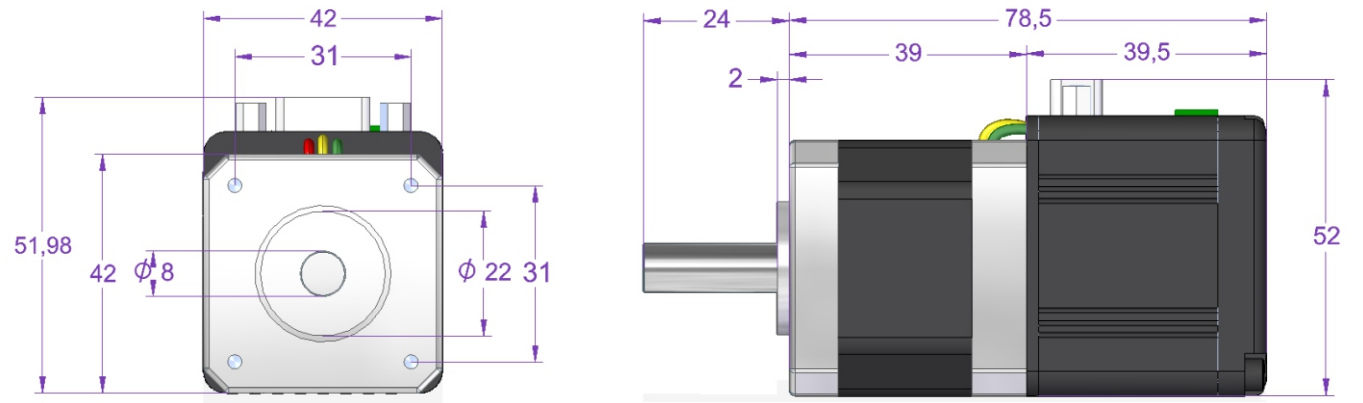
規格

SLIM9-340E2	SPECIFICATION	單位	標準值
電壓輸入	Voltage	V	24VDC (±5%)
最大輸出	Rated Output	W	80w
重量	Weight (Standard)	kg	0.5
使用環境溫度	Ambient Temp.	°C	-20~50
電流	Counter-electromotive Force	A	3A 連續 5A 瞬間
步進馬達	Holding Torque	kgcm	2.8kgcm Peak 5KGCM
編碼器解析	Encoder SC	PPS	10000

D型15pin定義



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	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：		1	RS232	TX		出廠值為 9600/8N/1 ASC2	
				字元 0 SLIM IN2 PN5=H0001(正極限)		2		RX			
						3		GNC			
				內值 CWHC 正轉禁止致能及輸入極性		4	馬達激磁 HOFF	HOFF+	DI	字元 0 SLIM IN1 PN4=H0001	
0 CWHC 接點無效				內值 SVOFF 致能及輸入極性							
1 CWHC 時馬達減速停止後關閉輸出電流				1	IN1	HOFF-	0 為一般 I/O 用, SVOFF 接點無效				
3 接點與 DG 開路時 CWHC 致能 (B 接點)				3			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)							
10		PLS-		指令脈衝種類							
				對應腳位關係							
				正轉							
				反轉							
14	指令脈衝 D 輸入	DIR+	Di	脈衝 + 方向 (Pulse+Dir) PN2=H0000						字元 1 OUT P1 PN7=H0010	
				雙脈衝 (CW/CCW) PN2=H0010						內值 ALARM 異常警報輸出致能及信號極性	
				A/B 相位差 (AB Phase) PN2=H0030						0 為一般 I/O 使用, 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	
15	IN3 CCWHC HOME	DIR-	Di	字元 1 SLIM IN3 PN5=H0100(負極限)						字元 2 OUT P1 PN7=H0100	
				字元 0 SLIM IN3 PN3=H0020(HOME)						內值 READY 備妥輸出致能及信號極性	
				內值 CCWHC 正轉禁止停車方式						0 為一般 I/O 使用, 備妥信號無效	
				0 CCWHC 時直接開輸出電流馬達依慣性停止						1 伺服備妥後, 電晶體輸出為 ON	
1 CCWHC 時馬達減速停止後關閉輸出電流										3 伺服備妥後, 電晶體輸出為 OFF	
3 接點與 DG 開路時 CCWHC 致能 (B 接點)											

