

整合式步進馬達

SLIM9-350C DC步進閉迴特點

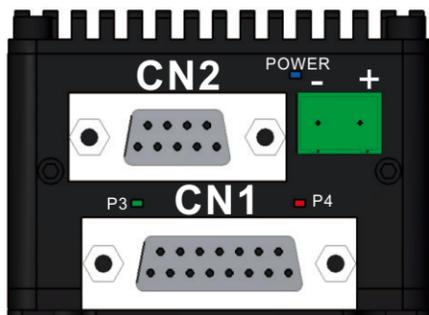
- 內建5IN 3OUT 1VR 記事本編輯控制,可獨立自控免上位控制器
- (馬達, 驅動器, 控制, 絕對型編碼器.)一體化整合式步進伺服
- 脈波PULSE/DIR ; CW/CCW ; A/B PASHE
- 通訊RS232 ASC/RS485 MOBUSSE (使用485時先定義變數, 之後在用485下變數命令, 會更好用)
- 瞬間2倍扭力也可固定轉距運動
- 自我監視, 故障履歷
- RS232可串聯15台, 互相控制.



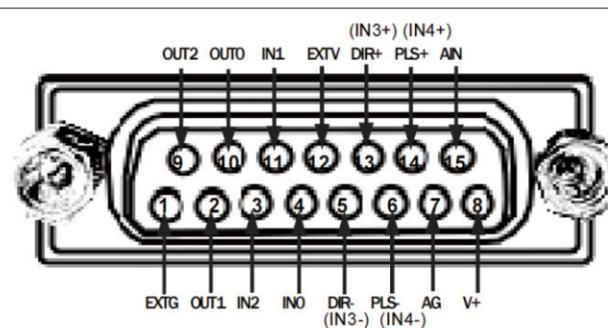
規格

SLIM9	SPECIFICATION	單位	SLIM9-350C
電壓輸入	Voltage	V	24~48VDC
重量	Weight (Standard)	kg	0.5
使用環境溫度	Ambient Temp.	°C	-20~50
電流	Counter-electromotive Force	A	6.5A
步進馬達	Holding Torque	kgcm	8
編碼器解析	Encoder SC	PPS	10000

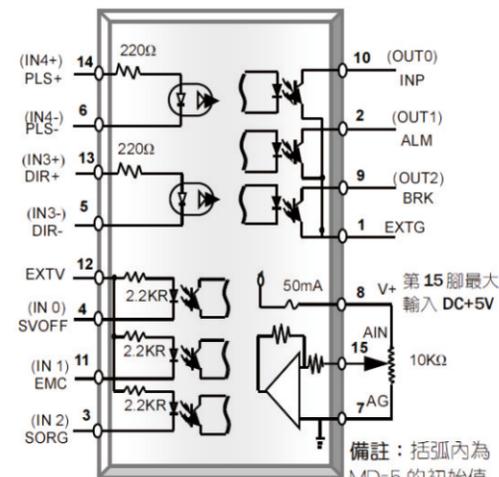
驅動器接線



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-

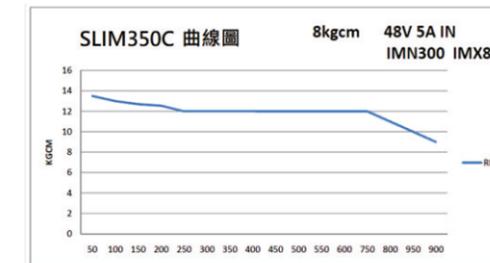
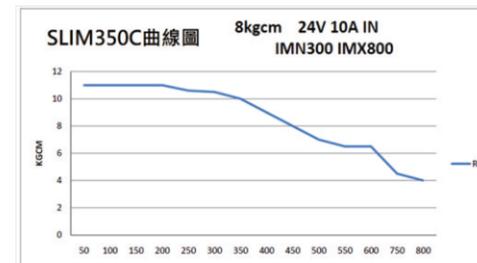
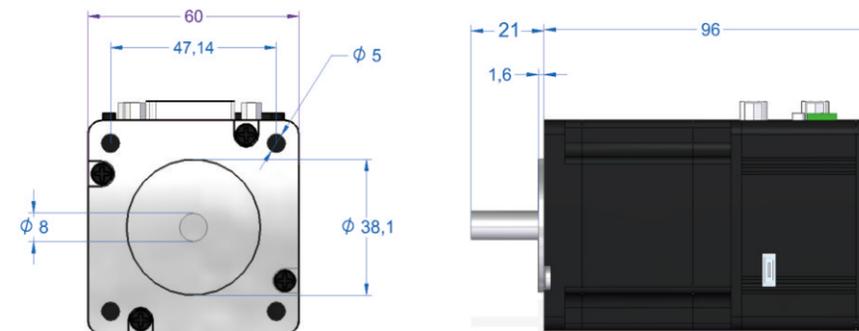


<備註> :
 ※ 第 8 腳 SLIM9 為 5V (原 SLIM5 系列時是 12V); 一般使用者無影響, 僅供類比電壓讀取使用。
 ※ **特別注意!!** 第 15 腳(AIN)輸入之最大值**絕對勿**超過 **DC+5V**。



備註: 括弧內為 MD=5 的初始值

外形圖



D型15PIN定義

接腳編號	IO 類型	接腳說明	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B-N02)腳位的對應關係如下所示: 指令脈衝種類 正轉 反轉	10 POSOK	OUT2	字元 2 OUT P2 PN7=H0100 內值 POSOK 到位置輸出致能及信號極性 0 到位置輸出無效 1 到位置輸出致能後電晶體輸出為ON 3 到位置輸出致能後電晶體輸出為OFF
6 PLS- CW-	IN4	脈衝+方向 (Pulse+Dir) PN2=H0000	12 IN	DI GND	IN GND 24V+
13 DIR+ CCW+	MD=1 指令脈衝D 輸入	雙脈衝 (CW/CCW) PN2=H0010	4 CWHC	PN5=H0100 CWHC	字元 0 SLIM IN0PN5=H0100 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)
5 DIR- CCW-	IN3	A/B 相位差 (AB Phase) PN2=H0030	SERVO ON	PN4=H0001 SERVO ON	字元 0 SLIM IN0 PN4=H0001 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)
8 V+	5V	類比輸入5V+	11	PN5=H0001 CCWHC	字元 2 SLIM IN1PN5=H0001 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)
15 AIN	AIN 10K	類比輸入AIN 指令?AIN 讀取時為0~1000	EMC	PN4=H0100 EMC	字元 2 SLIM IN1 PN4=H0100 內值 EMC 致能及輸入極性 1 接點24v-ON ERR11 (A接點) 3 接點24v-OFF ERR11(B接點)
7 AG	AIN AG	類比輸入AG	3 HOME	IN2	字元 0 SLIM60 IN2 PN3=H0026(HOME) 內值 HOME 3 指令H時,24v-ON時,馬達停止座標為 6 指令H時,24v-OFF時,馬達停止座標為
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 P0PN7=H0001 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ON 3 伺服備妥後, 電晶體輸出OFF
2 ERR	OUT1	字元 1 OUT P1 PN7=H0010 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			