

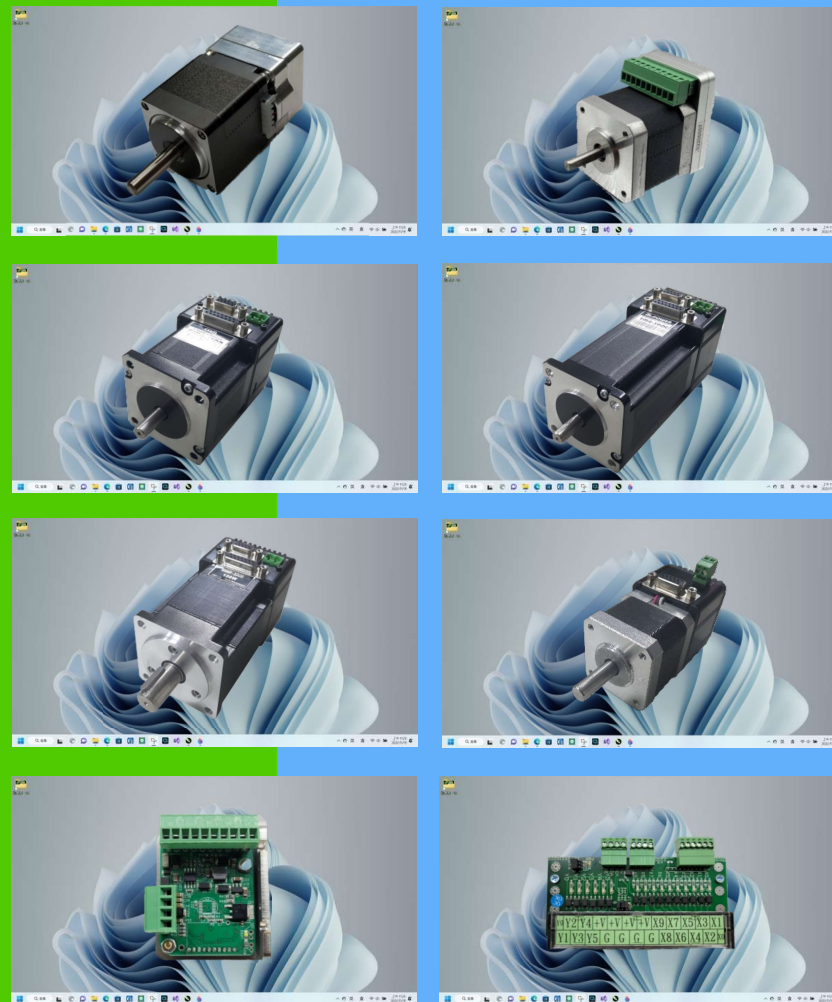
SLIM

ALL IN ONE

ONE IN ALL

電動夾爪轉距模式
輸送帶速度模式
滑台位置模式
捲料張力模式
鎖瓶蓋模式
比例凸輪模式
6軸手臂卡式運動
36軸同動吹帶機

Pulse
Rs232
Rs485



MADE IN TAIWAN

28整合式步進馬達

SLIM-28特點

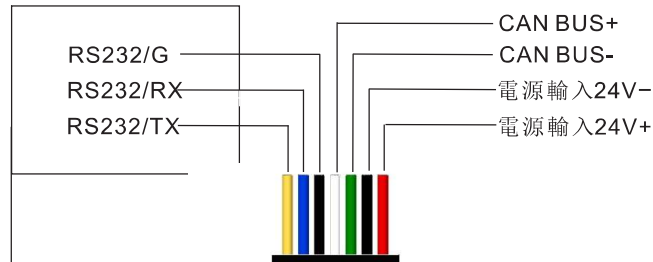
- 內建2IN或2OUT (PN40參數設定) 記事本編輯控制, 可獨立自控免上位控制器
- (馬達, 驅動器, 控制, 單轉絕對.) 一體化整合式步進伺服
- 脈波PUSLE/DIR ; CW/CCW ; 手搖輪A/B PASHE(需切換)
- RS232 ASCII 強大的運動指令, 詢問指令, 時間控制, IO控制, 扭力控制
- Rs232 (can bus多軸連線) ● 位置模式/速度模式/轉距模式
- 自我監視, 故障履歷 ● 隨負載輸出電流, 有效降低溫昇



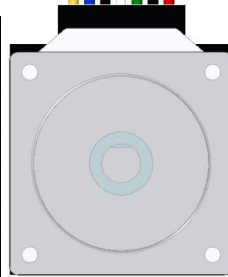
規格

SLIM9-28	SPECIFICATION	單位	標準值
電壓輸入	Voltage	V	24VDC (±5%)
最大輸出	Rated Output	W	25w
重量	Weight (Standard)	kg	0.2
使用環境溫度	Ambient Temp.	°C	-20-50
電流	Counter-electromotive Force	A	0.8A 連續 1.5A 瞬間
步進馬達	Holding Torque	kgcm	1kgcm Peak
編碼器解析	Encoder SC	PPS	10000

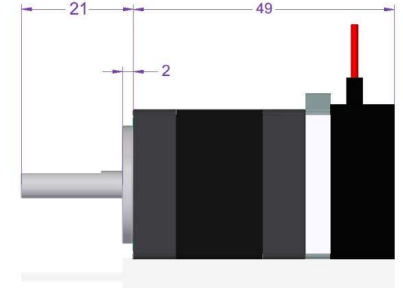
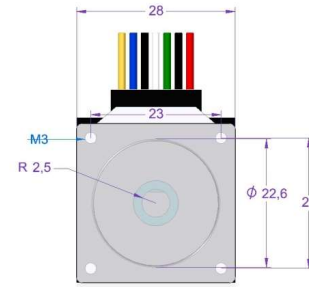
驅動器接線



功能設定 PN40=****	
0	TX=IN0 RX=IN1
1	TX=IN0 RX=OUT1
2	TX=OUT0 RX=OUT1
3	TX=PUSLE RX=DIR / TX=CW RX=CCW
4	AB PUSLE
5	I2C
6	RS232 (CTRL+E 可變回 RS232)



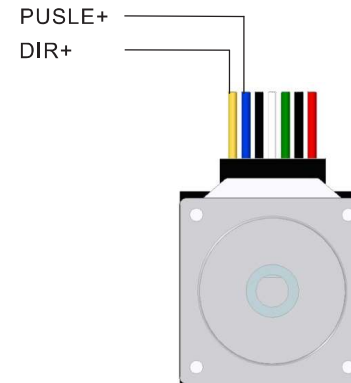
外形圖



PUSLE接線

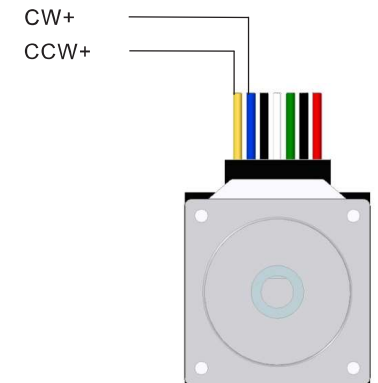
PN40=4 PN2=H**0*

PUSLE 為3.3V..輸入5V以上會燒毀



PN40=4 PN2=H**1*

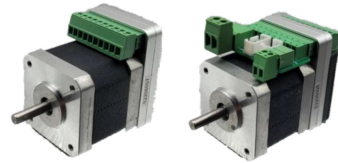
PUSLE 為3.3V..輸入5V以上會燒毀



42整合式步進馬達

SLIM-1900-2440特點

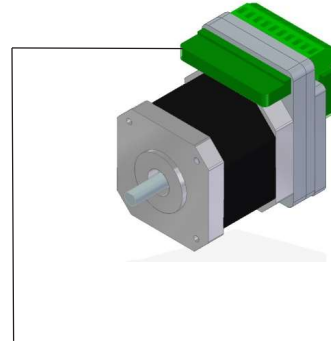
- 記事本編輯控制,可獨立自控免上位控制器
- (馬達,驅動器,控制,單轉絕對.)一體化整合式步進伺服
- 脈波PULSE/DIR ; CW/CCW ; 3.3v
- RS232 ASCII 強大的運動指令,詢問指令,時間控制,IO控制,扭力控制
- 可直接接人機界面(RS485 MOBUSSE) ● 另有can bus 版本
- 自我監視,故障履歷 ● 隨負載輸出電流,有效降低溫昇
- 可64台多軸串聯相互通訊, (P TO P)



規格

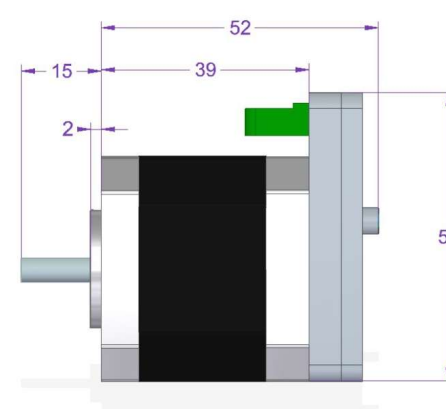
SLIM-1900 SPECIFICATION		單位	標準值
電壓輸入	Voltage	V	24VDC (±5%)
最大輸出	Rated Output	W	50w
重量	Weight (Standard)	kg	0.35
使用環境溫度	Ambient Temp.	°C	-20~50
電流	Counter-electromotive Force	A	2A 連續 4A 瞬間
步進馬達	Holding Torque	kgcm	2.8kgcm Peak 3KGCM
編碼器解析	Encoder SC	PPS	10000

驅動器接線

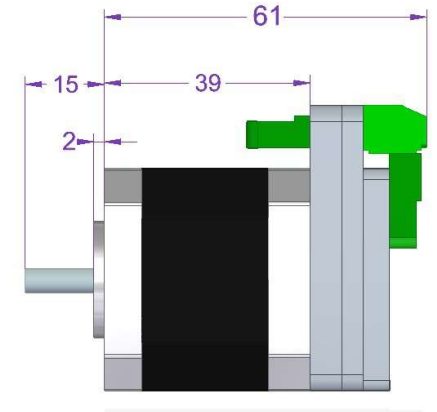


1	2	3	4	5	6	7	8	9	10
24V	GND	TX	RX	E5	SDA PLS INI	SCL DIR INO	GND	D-	D+
電源入力 17~27V		DB9 母 第二腳	DB9 母 第三腳	I2C				CAN BUS	

外型圖

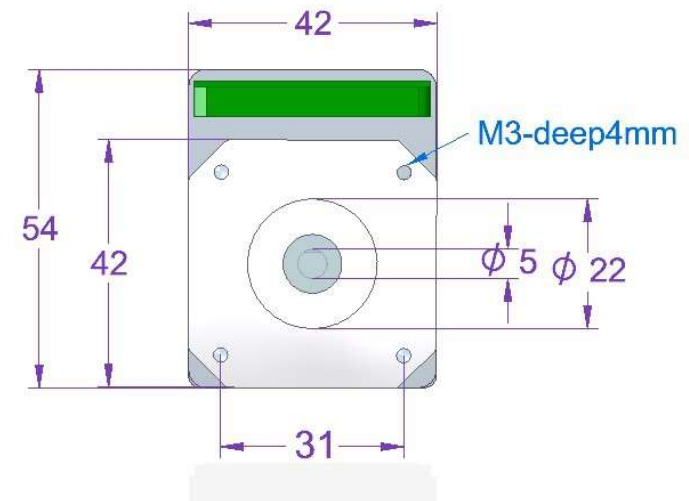


加擴充IO外形圖



外型圖

出力軸15mm@8mm
出力軸15mm@5mm
出力軸21mm@5mm



42整合式步進馬達

SLIM9-340E2特點

- 內建3IN 2OUT 記事本編輯控制,可獨立自控上位控制器
- (馬達,驅動器,控制,單轉絕對.)一體化整合式步進伺服
- 脈波PULSE/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 MOBUSSE) ● 隨負載輸出電流,有效降低溫昇
- 自我監視,故障履歷
- 可15台多軸串聯相互通訊, (P TO P)

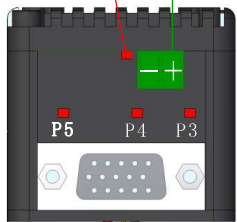


規格

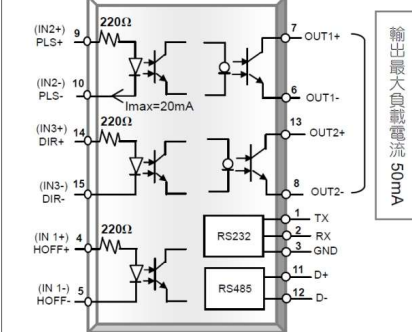
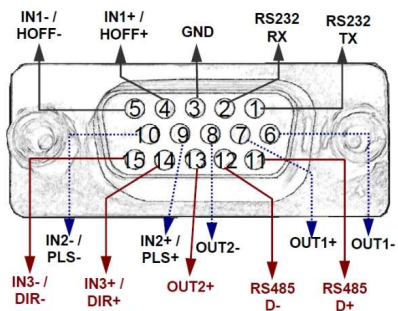
SLIM9-340E2	SPECIFICATION	單位	標準值
電壓輸入	Voltage	V	24VDC (±5%)
最大輸出	Rated Output	W	80w
重量	Weight (Standard)	kg	0.5
使用環境溫度	Ambient Temp.	°C	-20~50
電流	Counter-electromotive Force	A	3A 連續 5A 瞬間
步進馬達	Holding Torque	kgcm	2.8kgcm Peak 5KGCM
編碼器解析	Encoder SC	PPS	10000

驅動器接線

電源燈 電源輸入

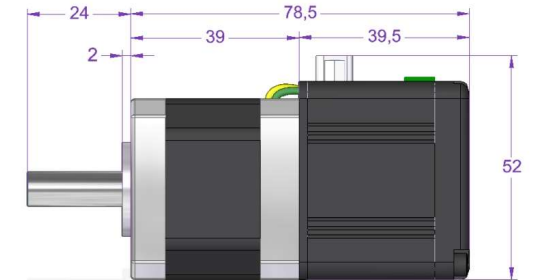
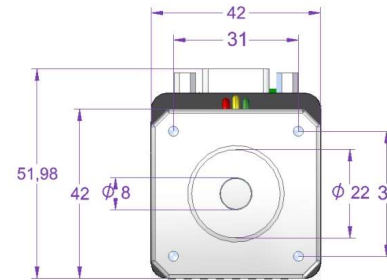


通訊加IO複合接頭



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	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 TX 2 RX 3 GNC	RS232			出廠值為 9600/8N/1 ASC2				
				內值 CWHC 正轉禁止致能及輸入極性						4 馬達激磁 HOFF	HOFF+	DI	字元 1 SLIM IN1 PN4=H0001
				0 CWHC 接點無效 1 CWHC 時馬達減速停止後關閉輸出電流 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 為一般 IO 使用, 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)
10		PLS-		指令脈衝種類									
14	DIR+			對應腳位關係	6 ERR OUT2	OUT +	DO		字元 1 OUT P1 PN7=H0010				
				脈衝十方向 (Pulse + Dir) PN2=H0000					內值 ALARM 異常輸出致能及信號極性 0 為一般 IO 使用, 異常信號無效 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				
				雙脈衝 (CW/CCW) PN2=H0010					字元 2 OUT P1 PN7=H0100				
15	指令脈衝 D 輸入	DIR-	DI	A/B 相位差 (AB Phase) PN2=H0030	8 READY OUT1	OUT +	DO		內值 READY 備妥輸出致能及信號極性 0 為一般 IO 使用, 備妥信號無效 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				
				字元 1 SLIM IN3 PN5=H0100(負極限)					11 RS485	D+		字元 1 (RS485 Baud Rate)	
				字元 0 SLIM IN3 PN3=H0200(HOME)								內值 設定 PLC 站號 0-255 1 至 255 可設定, 多台連續時需設不同站號 (單位:1) 255 為 PN47=H00FF	
				內值 CWHC 正轉禁止停轉方式 0 CCWHC 時直接關閉輸出電流馬達依慣性停止 1 CCWHC 時馬達減速停止後關閉輸出電流 3 接點與 DG 開路時 CCWHC 致能 (B 接點)	12		D-						

60整合式步進馬達

SLIM9-350C DC步進開迴特點

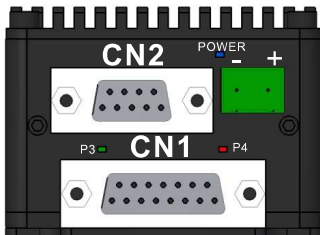
- 內建5IN 3OUT 1VR 記事本編輯控制,可獨立自控免上位控制器
- (馬達,驅動器,控制,單轉絕對.)一體化整合式步進伺服
- 脈波PULSE/DIR ; CW/CCW ; 手搖輪A/B PASHE
- RS232 ASCII 強大的運動指令,詢問指令,時間控制,IO控制,扭力控制
- 可直接接人機界面(RS485 MOBUS) ● 隨負載輸出電流,有效降低溫昇
- 自我監視,故障履歷 ● 位置模式/速度模式/轉距模式
- 可15台多軸串聯相互通訊, (P TO P)



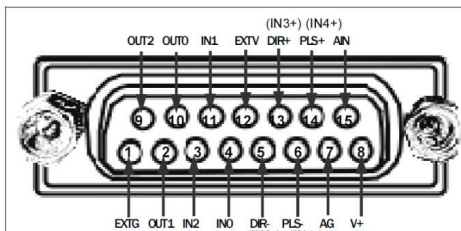
規格

SLIM9	SPECIFICATION	單位	SLIM9-350C
電壓輸入	Voltage	V	24~48VDC
重量	Weight (Standard)	kg	1
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

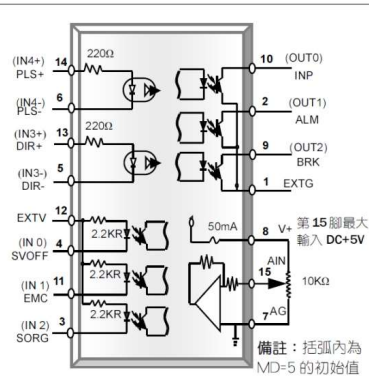


腳位	定義	資料方向	RS232	RS485人機
Pin 1	CD			D+
Pin 2	TXD	SERVO→PC	傳送字元 (Transmit)	
Pin 3	RXD	PC→SERVO	接收字元 (Receive)	
Pin 5	GND		地線 (Ground)	
Pin 6	DTR			D-



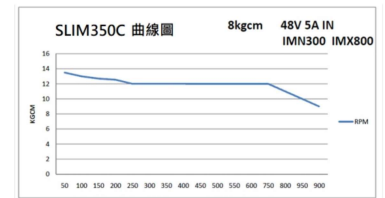
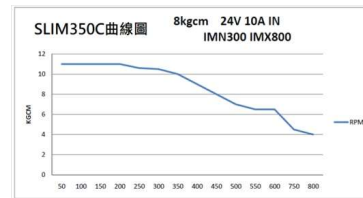
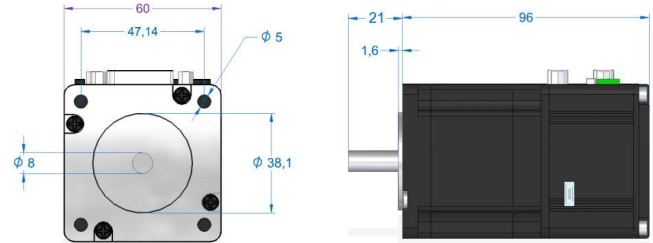
<備註> :

- ※ 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PN2)- 脈衝的對應關係如下所示:	10 POSOK	OUT2	字元2 OUT P2 PN7=H0100 內值 POSOK 到位輸出效能及信號極性 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
6 PLS- CW-	IN4	指令脈衝種類	12 IN	DI GND	IN GND 24V+
13 DIR+ CCW+	MD=1 指令脈衝D 輸入	脈衝+方向 (Pulse+Dir) PN2=H0000	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	雙脈衝 (CW/CCW) PN2=H0010	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 CCWHC	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 IN0 PN4=H0100 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)
7 AG	AIN AG	類比輸入AG	9 READY	OUT0	字元0 OUT P0PN7=H0001 內值 READY 異常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
1 OUT	EXTG	OUT GND開集極輸出 電壓: 最大0.5VDC使用電流 4.5-40VDC電流20mA以下	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ON 3 當驅動器異常時電晶體輸出OFF

60整合式步進馬達

SLIM9-390C DC步進開迴特點

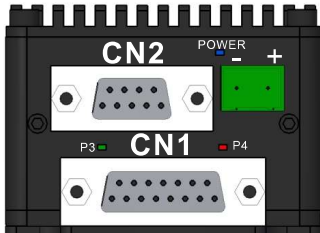
- 內建5IN 3OUT 1VR 記事本編輯控制,可獨立自控免上位控制器
- (馬達,驅動器,控制,單轉絕對.)一體化整合式步進伺服
- 脈波PULSE/DIR ; CW/CCW ; 手搖輪A/B PASHE
- RS232 ASCII 強大的運動指令,詢問指令,時間控制,IO控制,扭力控制
- 可直接接人機界面(RS485 MOBUS) ● 隨負載輸出電流,有效降低溫昇
- 自我監視,故障履歴 ● 位置模式/速度模式/轉矩模式
- 可15台多軸串聯相互通訊, (P TO P)



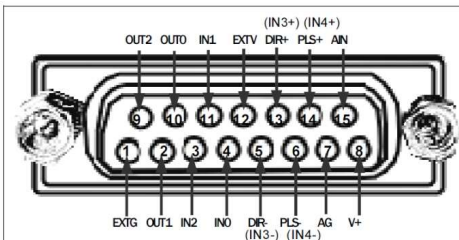
規格

SLIM9 SPECIFICATION		單位	SLIM9-390C
電壓輸入	Voltage	V	24~48VDC
重量	Weight (Standard)	kg	1.6
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	16
編碼器解析	Encoder SC	PPS	10000

驅動器接線

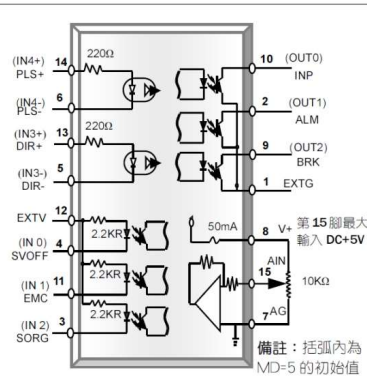


腳位	定義	資料方向	RS232	RS485人機
Pin 1	CD			D+
Pin 2	TXD	SERVO→PC	傳送字元 (Transmit)	
Pin 3	RXD	PC→SERVO	接收字元 (Receive)	
Pin 5	GND		地線 (Ground)	
Pin 6	DTR			D-



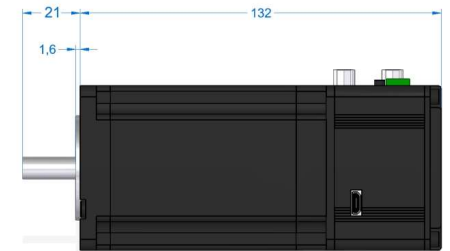
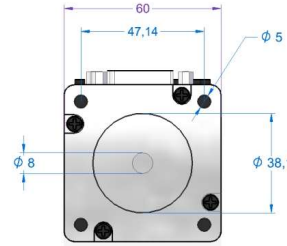
<備註> :

- ※ 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**。

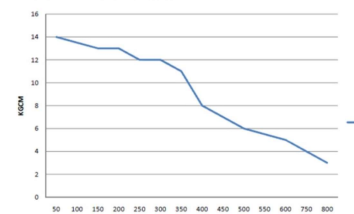


備註: 括弧內為MD-5的初始值

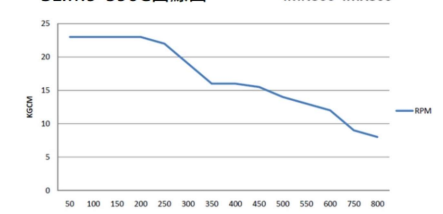
外形圖



SLIM9-390C曲線圖 24V 10A IN IMN 300 IMX 800



SLIM9-390C曲線圖 48V 5A IN IMN300 IMX800



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P1M02)- 脈衝的對應關係如下所示:	10 POSOK	OUT2	字元2 OUT P2 PN7=H0100 內值 POSOK 到位輸出效能及信號極性 0 到位信號輸出無效 1 到位信號效能後電晶體輸出ON 3 到位信號效能後電晶體輸出OFF
6 PLS- CW-	IN4 指令脈衝種類	對應脈位關係 正轉 反轉	12 IN	DI GND	IN GND 24V+
13 DIR+ CCW+	MD=1 指令脈衝D 輸入	脈衝+方向 (Pulse+Dir) PN2=H0000 雙脈衝 (CW/CCW) PN2=H0010 A/B相位差 (AB Phase) PN2=H0030	4 CWHC	PN5=H0100 CWHC PN4=H0001 SERVO ON IN0	字元0 SLIM IN0PN5=H0100 內值 CWHC 正轉禁止效能及輸入極性 0 CWHC接點無效 1 接點與DG短路時CWHC效能 (A接點) 3 接點與DG開路時CWHC效能 (B接點) 內值 SVOFF 效能及輸入極性 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)
5 DIR- CCW-	IN3		11	PN5=H0001 CCWHC PN4=H0100 EMC IN1	字元2 SLIM IN1PN5=H0001 內值 CCWHC 反轉禁止效能及輸入極性 1 接點與DG短路時CCWHC效能 (A接點) 3 接點與DG開路時CCWHC效能 (B接點) 字元2 SLIM IN1 PN4=H0100 內值 EMC 效能及輸入極性 1 接點24-ON ERR11 (A接點) 3 接點24-OFF ERR11 (B接點)
8 V+	5V	類比輸入+5V	9 READY	OUT0	字元1 OUT P1 PN7=H0001 內值 READY 異常輸出效能及信號極性 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
15 AIN	AIN 10K	類比輸入AIN 指令?AIN 讀取時為0-1000	2 ERR	OUT1	字元1 OUT P1 PN7=H0010 內值 ALARM 異常警報輸出效能及信號極性 0 異常警報信號無效 1 當驅動器異常時電晶體輸出ON 3 當驅動器異常時電晶體輸出OFF
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 6 指令H時,24v-OFF時,馬達停止座標
1 OUT	EXTG	OUT GND開集極輸出 電壓: 最大0.5VDC使用電流 4.5~40VDC電流20mA以下			

60整合式伺服馬達

SLIM9-32C0 DC伺服馬達特點

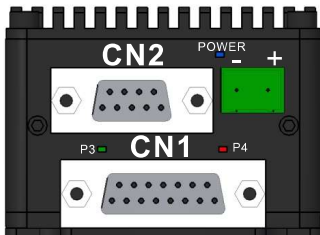
- 內建5IN 3OUT 1VR 記事本編輯,可獨立運轉免上位控制器
- (馬達,驅動器,控制,單轉絕對編碼器,)ALL IN ONE整合式步進伺服
- 脈波PULSE/DIR ; CW/CCW ; 手搖輪A/B PASHE
- RS232 ASCII 強大的運動指令,詢問指令,時間控制,IO控制,扭力控制
- 可直接接人機界面(RS485 MOBUSSE)建議485控制時,先建立NO變數為功能,會更好控制
- 自我監視,故障履歷 ● 位置模式/速度模式/轉距模式
- 可15台多軸串聯相互通訊, (P TO P) ● 隨負載輸出電流,有效降低溫昇



規格

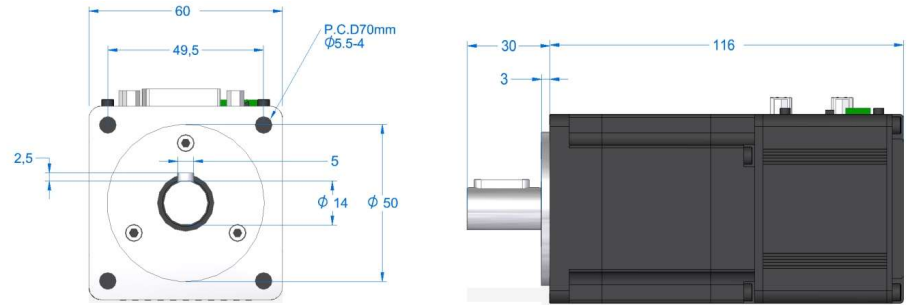
SLIM9	SPECIFICATION	單位	SLIM9-32C0	
電壓輸入	Voltage	V	24~48VDC	
重量	Weight (Standard)	kg	1.4	
使用環境溫度	Ambient Temp.	°C	-20~50	
電流	Counter-electromotive Force	A	5A	
伺服馬達輸出	Torque	W	24V IN 100W	48V IN 150W
轉速	Speed	RPM	3000	
編碼器解析	Encoder SC	PPS	10000	

驅動器接線



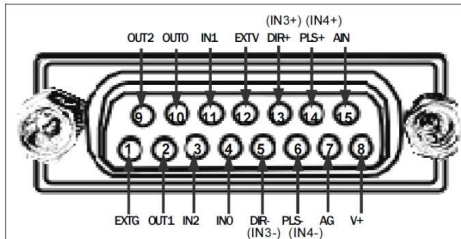
腳位	定義	資料方向	RS232	RS485人機
Pin 1	CD			D+
Pin 2	TXD	SERVO-PC	傳送字元 (Transmit)	
Pin 3	RXD	PC-SERVO	接收字元 (Receive)	
Pin 5	GND		地線 (Ground)	
Pin 6	DTR			D-

外形圖

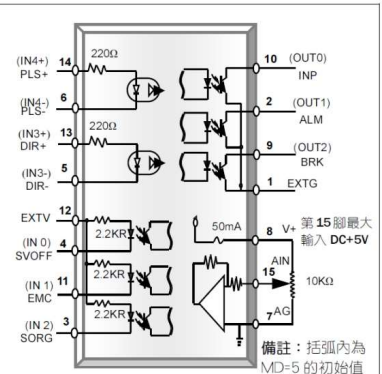


D型15PIN定義

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,請參照參數PN02 腳位的對應關係如下所示:	10 POSOK	OUT2	字元2 OUT P2 PN7=H0100 內值 POSOK 到位輸出效能及信號極性 0 到位信號輸出無效 1 到位信號效能後電晶體輸出ON 3 到位信號效能後電晶體輸出OFF
6 PLS- CW-	IN4	指令脈衝種類	12 IN	DI GND	IN GND 24V+
13 DIR+ CCW+	MD=1 指令脈衝D 輸入	脈衝+方向 (Pulse+Dir) PN2=H0000	4 CWHC	PN5=H0100 CWHC	字元0 SLIM IN0PN5=H0100 內值 CWHC 正轉禁止效能及輸入極性 0 CWHC 接點無效 1 接點與DG 短路時CWHC 效能 (A 接點) 3 接點與DG 開路時CWHC 效能 (B 接點)
5 DIR- CCW-	IN3	雙脈衝 (CW/CCW) PN2=H0010	SERVO ON	PN4=H0001 SERVO ON	字元0 SLIM IN0 PN4=H0001 內值 SVOFF 效能及輸入極性 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 反轉禁止效能及輸入極性 1 接點與DG 短路時CCWHC 效能 (A 接點) 3 接點與DG 開路時CCWHC 效能 (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 效能及輸入極性 1 接點24-ON ERR11 (A 接點) 3 接點24-OFF ERR11 (B 接點)
7 AG	AIN AG	類比輸入AG	2	ERR	字元0 SLIM60 IN2 PN3=H0026 (HOME) 內值 HOME 1 異常警報信號無效 3 指令H 時,24v-ON 時,馬達停止座標 6 指令H 時,24v-OFF 時,馬達停止座標
1 OUT	EXTG	OUT GND 開集極輸出ON 電壓: 最大0.5VDC 使用電流 4.3~40VDC 電流20mA 以下	9	READY	字元0 OUT P0PN7=H0001 內值 READY 異常輸出效能及信號極性 0 為一般OUT 1 伺服異常後,電晶體輸出ON 3 伺服異常後,電晶體輸出OFF
9	OUT0	字元0 OUT P0PN7=H0001 內值 READY 異常輸出效能及信號極性 0 為一般OUT 1 伺服異常後,電晶體輸出ON 3 伺服異常後,電晶體輸出OFF	3	HOME	字元0 SLIM60 IN2 PN3=H0026 (HOME) 內值 HOME 1 異常警報信號無效 3 指令H 時,24v-ON 時,馬達停止座標 6 指令H 時,24v-OFF 時,馬達停止座標



<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

微小電流步進驅動器

SLIM-1900特點

- 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,單轉絕對.)一體化整合式步進伺服
- 脈波PULSE/DIR ; CW/CCW ; 3.3v
- 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 MOBUSSE) ● 另有can bus 版本
- 自我監視,故障履歷
- 可64台多軸串聯相互通訊,(P TO P) ● 隨負載輸出電流,有效降低溫昇



規格

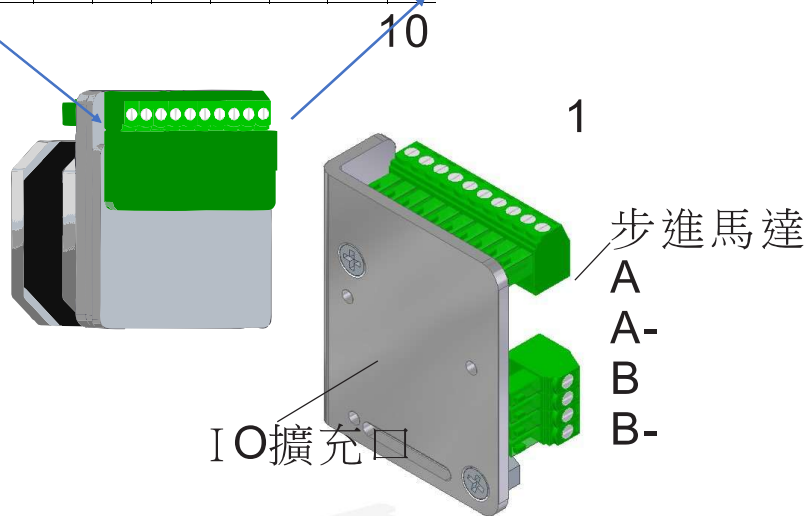
SLIM9-1900		單位	標準值
電壓輸入	Voltage	V	24VDC (±5%)
最大輸出	Rated Output	W	50w
重量	Weight (Standard)	kg	0.5
使用環境溫度	Ambient Temp.	°C	-20~50
電流	Counter-electromotive Force	A	0.06~1.5A 連續 3A 瞬間
步進馬達	Holding Torque	kgcm	0.5kgcm Peak 3KGCM

驅動器接線

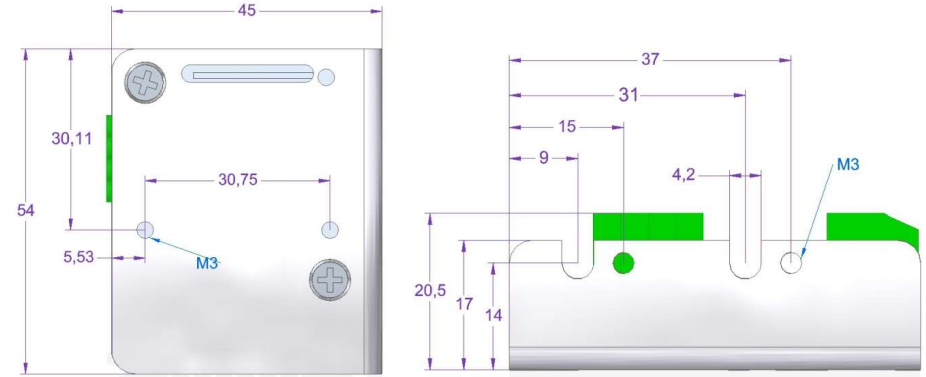
1	2	3	4	5	6	7	8	9	10
24V	GND	TX	RX	E5	SDA PLS IN1	SCL DIR IN0	GND	D-	D+
電源入力 17~27V		DB9 母 第二腳	DB9 母 第三腳	I2C				CAN BUS	

擴充IO接線

1	2	3	4	5	6	7	8	9	10
IN4-	IN4+	IN3-	IN3+	IN2-	IN2+	O3-	O3+	O4-	O4+



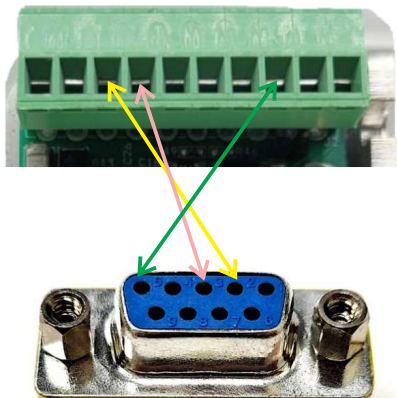
外形圖



單脈波接線

微步進驅動器

Rs232電腦接線



驅動20mm以下微小步進馬達

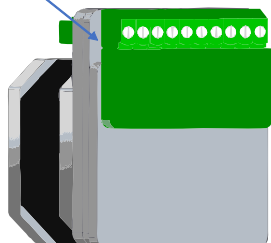
電流設定表

步進馬達運轉時,請注意溫度

ISTOP	停止電流	IMX	IMN	運轉電流
1	0	100	1	0.01
5	0	100	20	0.01
10	0	100	30	0.04
15	0.01	100	40	0.06
20	0.02	100	50	0.07
25	0.03	100	60	0.09
30	0.05	100	70	0.1
35	0.05	100	80	0.12
40	0.06	100	90	0.14
45	0.07	100	100	0.15
50	0.07	100	110	0.19
55	0.08			
60	0.08			
65	0.1			
70	0.1			
75	0.13			
80	0.13			
85	0.13			
90	0.15			
95	0.15			
100	0.17			

擴充10線線

1	2	3	4	5	6	7	8	9	10
IN4-	IN4+	IN3-	IN3+	IN2-	IN2+	O3-	O3+	O4-	O4+



CSIM CAN BUS 簡介

CSIM CAN BUS 簡介

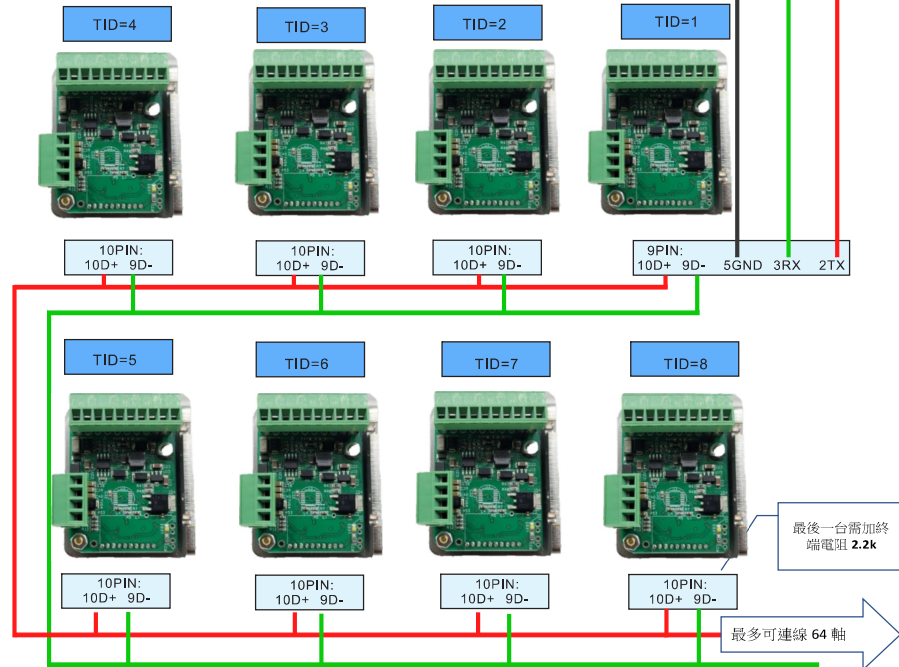
CAN BUS 多軸連線

通訊一樣用RS232連線即可

1個RS232驅動64個馬達

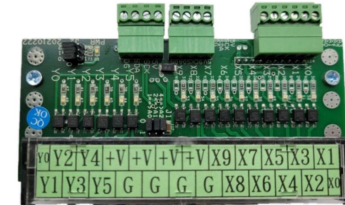


若不能連線時,RS232輸入DF SAVE C



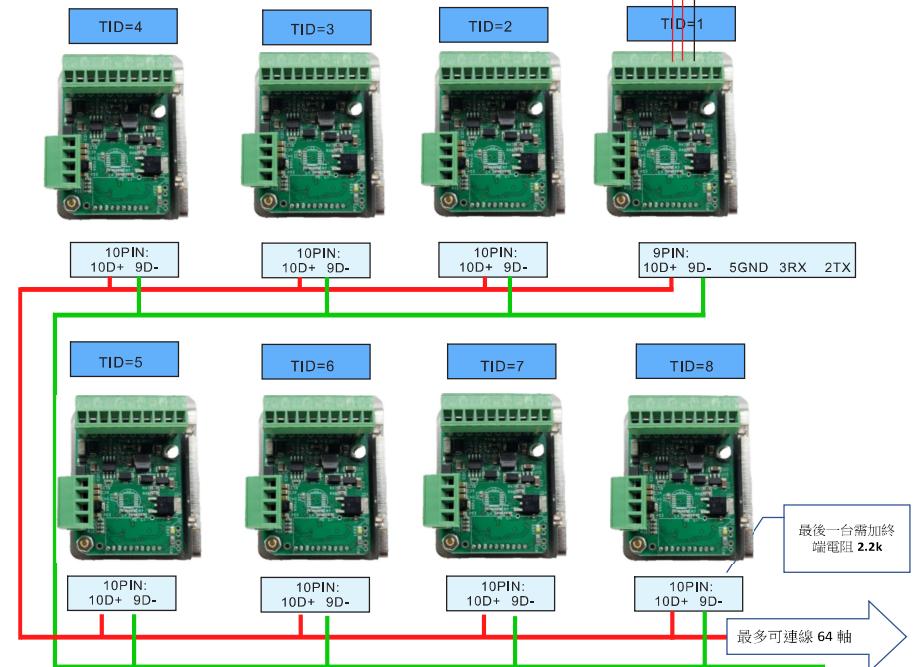
同動IO觸發

I2C擴充IO板



接SENSOR

3.3V(IN1)
3.3V(IN0)
GND



CAN BUS 連線 一個 RS232 支援 64 軸

傳輸設定		驅動器參數設定	備註
鮑率	9600/38400/57600	PN3 可以設定鮑率	每一軸都要用 RS232 輸入
數據位元	8	第一台由 RS232 直接輸入 TID=1	
檢驗	NONE	第二台由 RS232 直接輸入 TID=2	
結束位元	1	第三台由 RS232 直接輸入 TID=3	
同位元	XON/XOFF	以此類推輸入後記得 SAVE C	

1	2	3	4	5	6	7	8	9	10
24V	GND	TX	RX	E5	SDA PLS INI	SCL DIR INO	GND	D-	D+
電源入力 17~27V		DB9 母 第二腳	DB9 母 第三腳	I2C				CAN BUS	

8個同時正轉反轉

```

EXIT
DLP
Y

{
$MAIN:JI I0,$GF
JI I1,$GR
JP $MAIN
$GF:T1JGF
T2JGF
T3JGF
T4JGF
T5JGF
T6JGF
T7JGF
T8JGF
$F:JI I0,$F
JP $STOP
$GR:T1JGR
T2JGR
T3JGR
T4JGR
T5JGR
T6JGR
T7JGR
T8JGR
$R:JI I1,$R
JP $STOP

$STOP:JG0
JP $MAIN
}

```

8個同動,MA

```

EXIT
DLP
Y

{
$MAIN:JI I0,$GF
JI I1,$GR
JP $MAIN
$GF:T1MA 10000
T2MA 10000
T3MA 10000
T4MA 10000
T5MA 10000
T6MA 10000
T7MA 10000
T8MA 10000
$F:JI I0,$F
JP $MAIN
$GR:T1MA 0
T2MA 0
T3MA 0
T4MA 0
T5MA 0
T6MA 0
T7MA 0
T8MA 0
$R:JI I1,$R
JP $MAIN
}

```