

1111MOTOR

整合式步進馬達

SLIM56特點

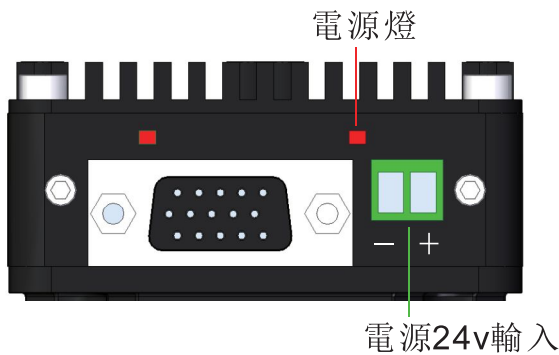
- 內建3IN 2OUT 記事本編輯控制
- (馬達, 驅動器, 控制, 絕對型編碼器.)一體化整合式
- 脈波PUSLE/DIR ; CW/CCW ; A/B
- 通訊Rs232 ASC/RS485 MOBUSSE (使用485時先定義變數, 之後在用485下變數命令, 會更好用)
- RS232可串聯15台, 互相控制.
- 自我監視, 故障履歷



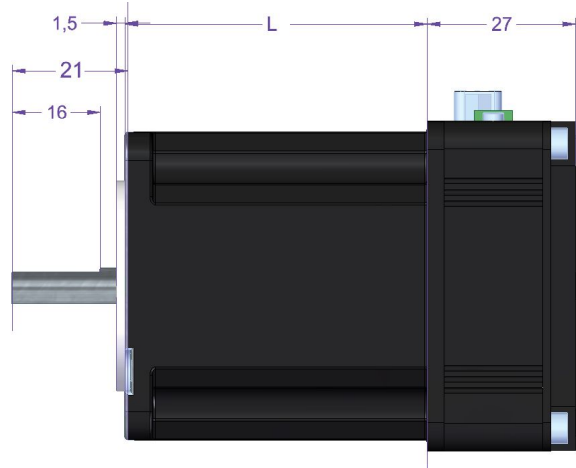
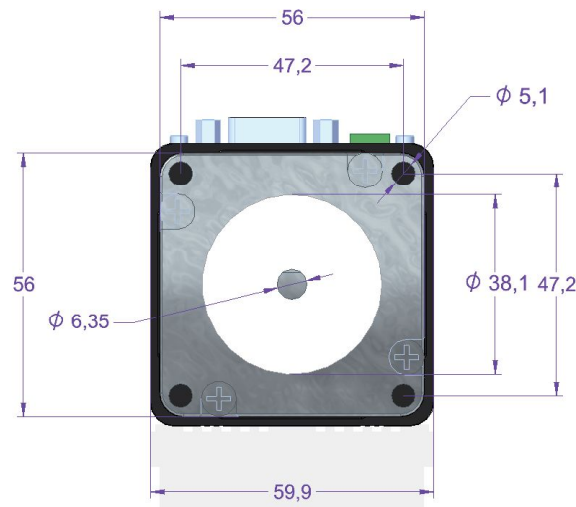
規格

SLIM56	SPECIFICATION	單位	SLIM266D	SLIM268D
電壓輸入	Voltage	V	24VDC (±5%)	
最大輸出	Rated Output	W	50w	
重量	Weight (Standard)	kg	0.6	0.9
使用環境溫度	Ambient Temp.	°C	-20~60	
電流	Counter-electromotive Force	A	3	
步進馬達	Holding Torque	kgcm	8KGCM	13KGCM
編碼器解析	Encoder SC	PPS	3200	
馬達長度	Motor Length	mm	56	78

D型15pin定義



外形圖



SLIM266D L 81.7mm

SLIM268D L 103.7mm

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	
						2		RX			
						3		GNC			
				內值 CWHC 正轉禁止致能及輸入極性 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)		4	馬達激磁 HOFF	HOFF+	DI	字元 0 SLIM IN1 PN4=H0001 內值 SVOFF 致能及輸入極性 0 為一般 IO 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)	
		5	IN1	HOFF-							
10		PLS-		指令脈衝種類	對應腳位關係	6	ERR OUT2	OUT +	DO	字元 1 OUT P1 PN7=H0010 內值 ALARM 異常警報輸出致能及信號極性 0 為一般 IO 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	
14		DIR+	DIR+	脈衝 + 方向 (Pulse+Dir) PN2=H0000		7	ERR OUT2	OUT -	DO	字元 2 OUT P1 PN7=H0100 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	
				雙脈衝 (CW/CCW) PN2=H0010		8	READY OUT1	OUT +	DO		
15	指令脈衝 D 輸入 IN3 CCWHC HOME	DIR-	Di	A/B 相位差 (AB Phase) PN2=H0030		13	READY OUT1	OUT -	DO	字元 1(RS485 Baud Rate) 內值 人機通 0 9600 2 38400 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	
				字元 1 SLIM IN3 PN5=H0100(負極限) 字元 0 SLIM IN3 PN3=H0020(HOME)		11	RS485	D+			
				內值 CCWHC 正轉禁止停車方式 0 CCWHC時直接開輸出電流,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-			

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)