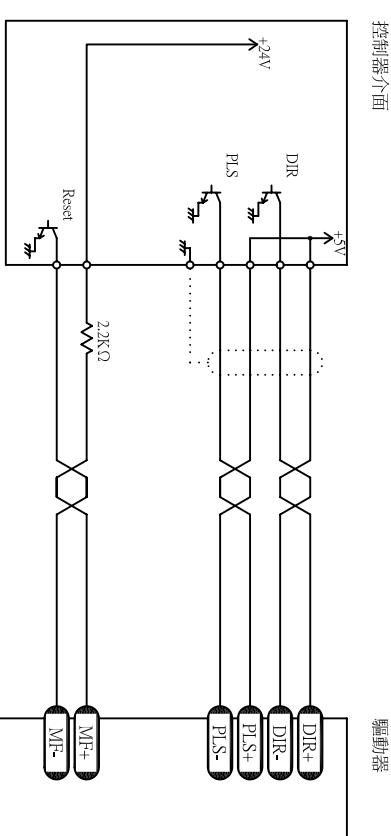




## 五. 配線例



- ◇ 運轉電流調整
- ◇ 若馬達在停止運動時之驅動電流值，可由STOP指撥開關設定。
- ◇ 若停止電流太高，當動保持力高，突然啓動停止，可能會受機械的衝擊，造成失步現象；若用在升速之場合，則會因保持力不足，造成漸漸下掉之情況。
- ◇ 若停止電流太低，常使保持力低，突然啓動停止，可能會受機械的衝擊，造成失步現象；若用在升速之場合，則會因保持力不足，造成漸漸下掉之情況。
- ◇ 例：運轉電流設定為2.0A，停止電流設定為50%，則停止電流為1A。(2.0\*50% = 1.0)



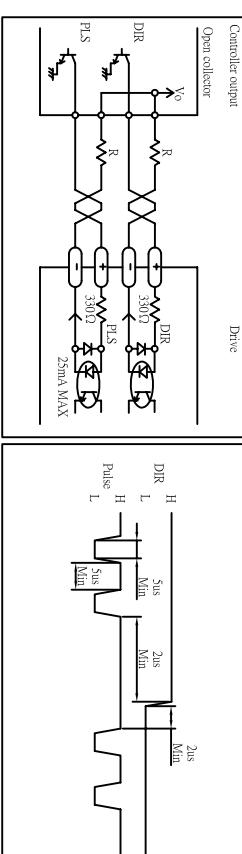
## 3-3 [3] 接線端子說明

標示名稱	端子名稱	說明
PLS+	脈波訊號入力端子	馬達運動脈波入力端子。
DIR+	回轉方向入力端子	控制馬達運動方向入力端子。
DIR-	回轉方向入力端子/ M�+	當此後置ON時，異常復歸動作及驅動器停止輸出電流。
MF+	馬達扭力釋放入力端子	當此後置OFF時，驅動器開始輸出電流。
GND	直流通電源入力端子	DC0V ★ DC24V~75V, 4.5A以上
Vpp		DC+V
A	馬達接線端子	二相步進馬達 A 相
B		二相步進馬達 B 相

★如果馬達為單極性之線線，請將A\_com及B\_com獨立包紮絕緣，以免損壞驅動器。

## 四. 入力訊號/出力訊號

### 4-1 脈波入力訊號



## 六. 故障處理

### 6-1 不旋轉

確認項目	確認內容	處理
檢查電源路線的配線。	驅動器的入力電源是否投入？ 驅動器正負電源是否接錯？	請投入直流水源。 若正負電源接錯，請送回原廠維修。
異常保護指示燈點亮。	馬達線纜是否正確？ 電源容量是否足夠？	請更換符合驅動器之入力電源。 請參考步進馬達之相位線色，修正配線。
異常保護指示燈點亮。	驅動器的溫度是否過高？	請更換符合驅動器之入力電源。
異常保護指示燈點亮。	馬達線纜是否正確？ 量測馬達反抗是否異常？	請參考步進馬達之相位線色，修正配線。
脈波訊號及設定。	量測馬達反抗是否異常？ 控制器及驅動器設為相同之脈波驅動模式。	請將控制器及驅動器設為相同之脈波驅動模式。
脈波訊號及設定。	控制器及驅動器之脈波配線是否對應？ 請參照配線圖。	[IP->IP] [2P-->2P]
異常復歸訊號。	異常復歸訊號是否導通？	請勿將此接點導通。

### 6-2 定位精度不良

★在驅動器通電當中，不可插拔馬達動力端子及設定指撥開關，否則將導致燒毀。

### 6-3 旋轉不安定

確認項目	確認內容	處理
解折度設定。	指撥開關是否位於正確位置？	請參考解析度設定，並調整於正確位置。
火力脈波。	脈波入力之雜訊防止是否確實？	請參閱配線圖。
Open collector	控制器脈波輸出是否變形？	請參考控制器之輸出脈波。
	周邊繼電器等是否有防止突波之設備？	請參考突波吸收收器。
	脈波出力電壓、電流是否足夠？	請參正控制器之輸出脈波。
機械系統。	傳動元件是否鬆動、共振？	請將傳動元件固定。
	連帶電流。	例如：聯軸器、鏈條皮帶、齒輪等。
	原點開關。	請將設定值至符合馬達規格之電流值。
	原點信號是否異常？	更換原點開關。
	原點信號是否有雜訊(侵入)？	檢查原點開關的配線。
	軟體程式。	修正程式。
	加減速、初速、運動速度不良？	請調整適當之參數值。

## 八. 馬達接線

馬達相位	A相	$\bar{A}$ 相	B相	$\bar{B}$ 相	A.COM	B.COM	總線數
廠牌							八線式
VEXTA	黑色	綠色	紅色	藍色	黃色	白色	六線式
TAMAGAWA	黑色	綠色	紅色	藍色	黃色	白色	六線式
CHIVEN DEN OEM TYPE-1	黑色	綠色	紅色	藍色	黃色	白色	六線式
CHIVEN DEN OEM TYPE-2	黑色	綠色	紅色	藍色	紅白	藍白	八線式

## 七. 規格表

品名型號	三相步進馬達微步進驅動器 CD-2D48MB
電源入力	DC24V~75V, 4.5A以上
驅動方式	定電流雙極性驅動方式
輸出電流	1.3A~4.0A
微步進解析度	bin 400,800,1600,3200,6400,12800,25600,51200 dec 1000,2000,5000,10000,25000,50000
輸入訊號規格	入力阻抗30Ω，入力電流20mA以下 信號電壓H : +4~+5V , L : 0~0.5V
驅動器	DIPulse (IP模式) 負極觸發入力, DIR>5us, Pulse>5us
LED燈號	LED燈號
工作溫度	0~40°C
尺寸	318*716 mm
重量	350g

- ◇  $V_o=5V R=0\Omega$
- ◇  $V_o=12V R=2.2K\Omega 1/4 W$
- ◇  $V_o=24V R=2.2K\Omega 1/4 W$
- ◇  $V_o=5V R=0\Omega$
- ◇  $V_o=12V R=1.2K\Omega 1/4 W$
- ◇  $V_o=24V R=2.2K\Omega 1/4 W$

## 6-3 其他

- ◇ 馬達溫昇過高，請參閱[調整說明]。
- ◇ 扭力不足，請聯絡本公司營業人員做適當之調整。
- ◇ 若驅動器損壞，請寄回本公司維修，並證明損壞原因以利快速維修。
- ◇ 請勿自行拆裝驅動器，以免造成人為因素之損壞或危險。

## 4-2 異常復歸入力訊號

Emai1:Chyen.Den@msa.hinet.net

## 4-3 旋轉不穩定

總公司/台中縣大肚鄉遊園路一段61~3號  
TEL/04-26918888 FAX/04-26915588  
桃園營業所/桃園縣蘆竹鄉南崁路二段9號8F~7  
TEL/03-3119112 FAX/03-3119030

## 5. 配線例

CHYEN DEN ENTERPRISE CO.,LTD  
TEL/04-26918888 FAX/04-26915588  
Email:chyen.den@msa.hinet.net