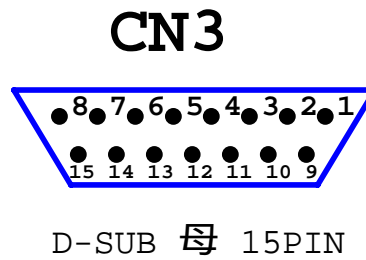
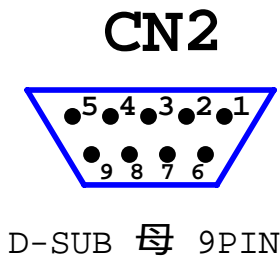
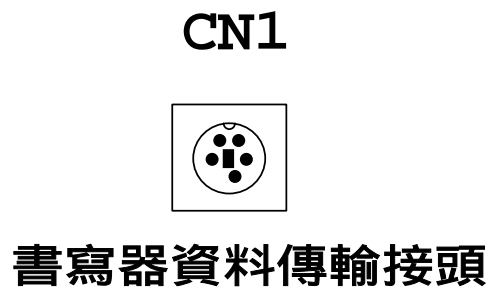
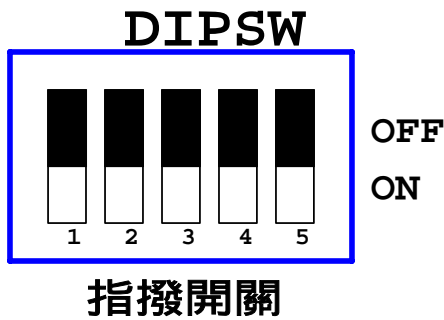


CONNECTOR 腳位定義圖



(一) DIPSW指撥開關設定

PIN 狀態	1	2	3	4	5	
OFF	2P	逆轉回 HOME	軟體極限 OFF	極限開關 常閉(N.C.)	16段選擇	→ 出廠設定
ON	1P	正轉回 HOME	軟體極限 ON	極限開關 常開(N.O.)	16段順序	

(二) CN2 信號定義表 (接線圖請參照 PAGE8 圖[2])

接腳	名稱	方向	功 能
1	+24V	POWER	+24V DC 電流供給
2	+LS+	POWER	+24V DC (內含 2.2K電阻)
3	+LS-	IN	正極限SENSOR
4	-LS+	POWER	+24V DC (內含 2.2K電阻)
5	-LS-	IN	負極限SENSOR
6	HOME+	POWER	+24V DC (內含 2.2K電阻)
7	HOME-	IN	原點復歸SENSOR
8	GND	POWER	+24V的 GND
9	GND	POWER	+24V的 GND

(三) CN3 信號定義表 (外部參數指撥開關)

接腳	名稱	方向	功 能
1	DATA1	IN	指撥開關 BIT0
2	DATA2	IN	指撥開關 BIT1
3	DATA4	IN	指撥開關 BIT2
4	DATA8	IN	指撥開關 BIT3
5	INDEX0	IN	POSITION 個位
6	INDEX1	IN	POSITION 十位
7	INDEX2	IN	POSITION 百位
8	INDEX3	IN	POSITION 千位
9	INDEX4	IN	POSITION 萬位
10	INDEX5	IN	POSITION 十萬位
11	TR	IN	斜率
12	VS0	IN	起動速度個位
13	VS1	IN	起動速度十位
14	VR0	IN	末速個位
15	VR1	IN	末速十位

6 5 4 3 2 1 POSITION 位置設定 (共6位指撥)

1 TR斜率設定 (共1位指撥)

2 1 VS起動速度 (共2位指撥)

2 1 VR末速度 (共2位指撥)

[註]: (1) 實際對應值請參照 PAGE5

(2) 接線圖請參照 PAGE9

外部指撥定義表

(一)起動速度(VS) 單位: PPS (設定值) * 50

個位 十位	0	1	2	3	4	5	6	7	8	9
0	150	150	150	150	200	250	300	350	400	450
1	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950
2	1000	1050	1100	1150	1200	1250	1300	1350	1400	1450
3	1500	1550	1600	1650	1700	1750	1800	1850	1900	1950
4	2000	2050	2100	2150	2200	2250	2300	2350	2400	2450
5	2500	2550	2600	2650	2700	2750	2800	2850	2900	2950
6	3000	3050	3100	3150	3200	3250	3300	3350	3400	3450
7	3500	3550	3600	3650	3700	3750	3800	3850	3900	3950
8	4000	4050	4100	4150	4200	4250	4300	4350	4400	4450
9	4500	4550	4600	4650	4700	4750	4800	4850	4900	4950

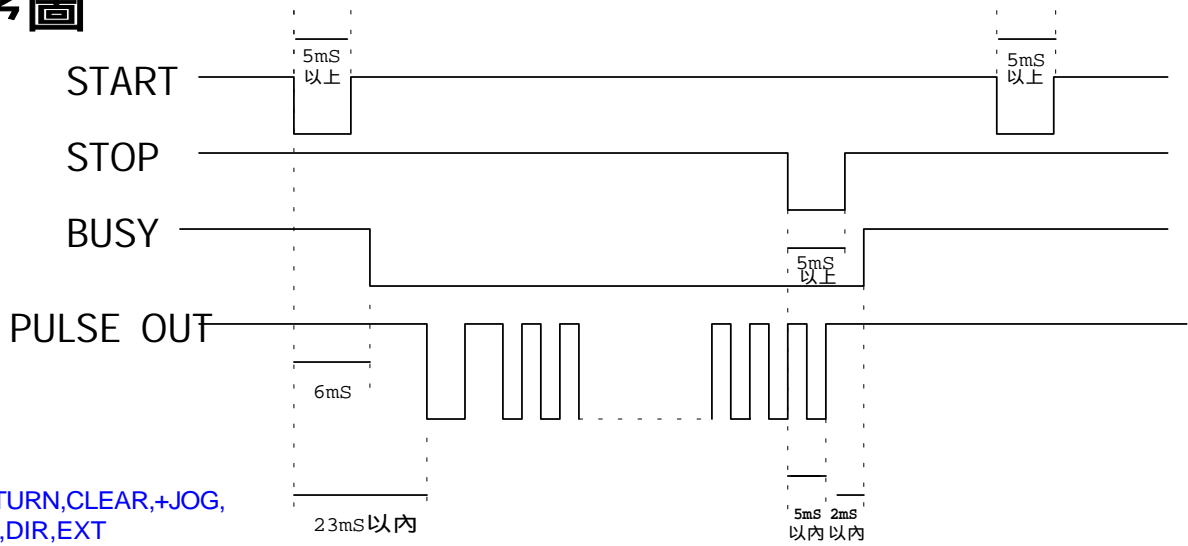
(二)目標速度(VR) 單位:K PPS (設定值) * 500

個位 十位	0	1	2	3	4	5	6	7	8	9
0	0.3	0.5	1	1.5	2	2.5	3	3.5	4	4.5
1	5	5.5	6	6.5	7	7.5	8	8.5	9	9.5
2	10	10.5	11	11.5	12	12.5	13	13.5	14	14.5
3	15	15.5	16	16.5	17	17.5	18	18.5	19	19.5
4	20	20.5	21	21.5	22	22.5	23	23.5	24	24.5
5	25	25.5	26	26.5	27	27.5	28	28.5	29	29.5
6	30	30.5	31	31.5	32	32.5	33	33.5	34	34.5
7	35	35.5	36	36.5	37	37.5	38	38.5	39	39.5
8	40	40.5	41	41.5	42	42.5	43	43.5	44	44.5
9	45	45.5	46	46.5	47	47.5	48	48.5	49	49.5

(三)斜率(TR) 單位:ms / K PPS

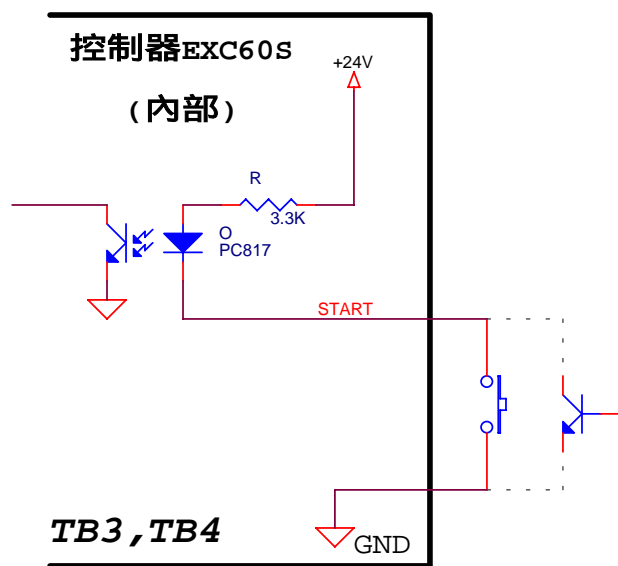
指撥	0	1	2	3	4	5	6	7	8	9
內容	5	10	20	30	40	50	60	70	80	90

時序圖

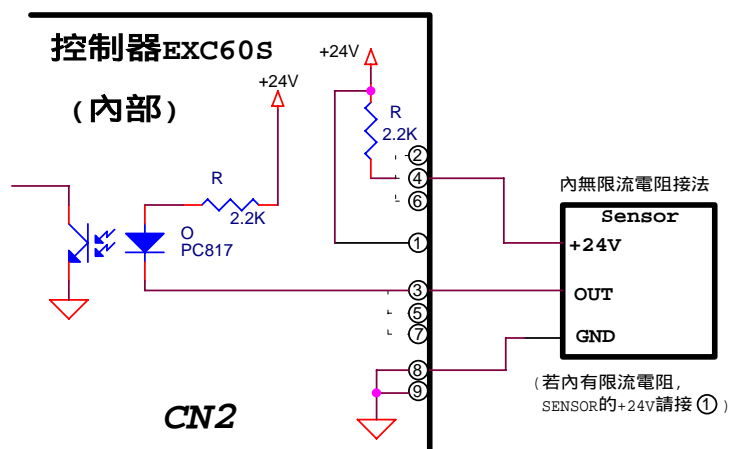


[說明]:
HOME, RETURN, CLEAR, +JOG,
-JOG, DEC, DIR, EXT
訊號時序與 "START" 相同

輸入介面

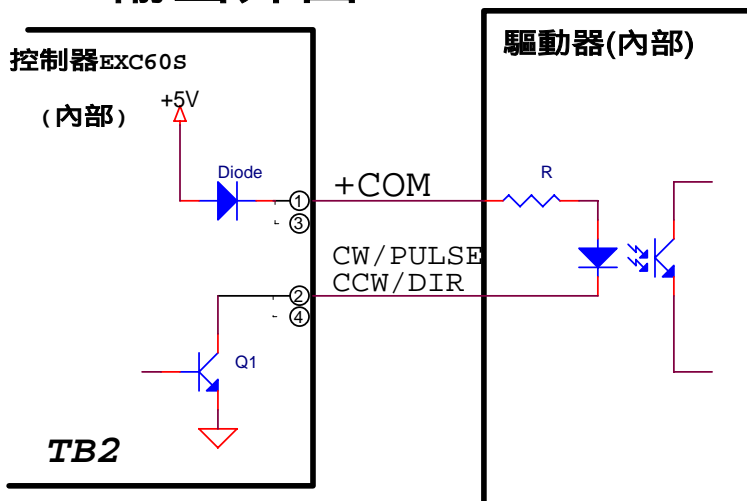


圖(1)
START, STOP, HOME, RETURN, CLEAR
+JOG, -JOG, DEC, DIR, EXT 接線方式

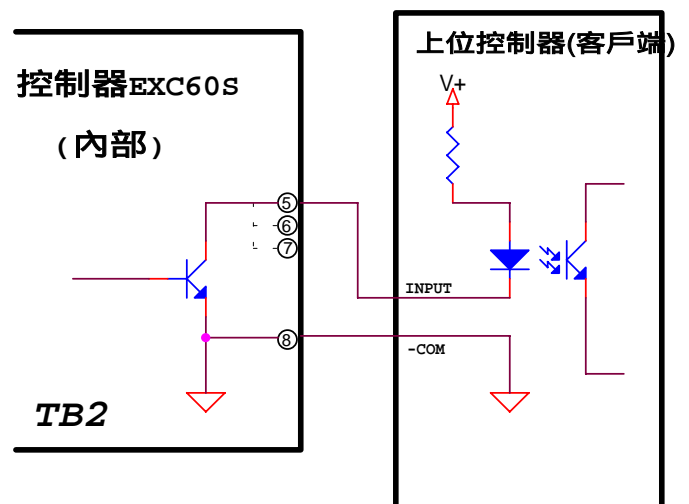


圖(2)
HOME, +Limit, -Limit 接線方式

輸出介面



圖(3)
CW/PULSE
CCW/DIR 接線方式



圖(4)
READY, BUSY, ALARM
接線方式

外部指撥開關接線圖

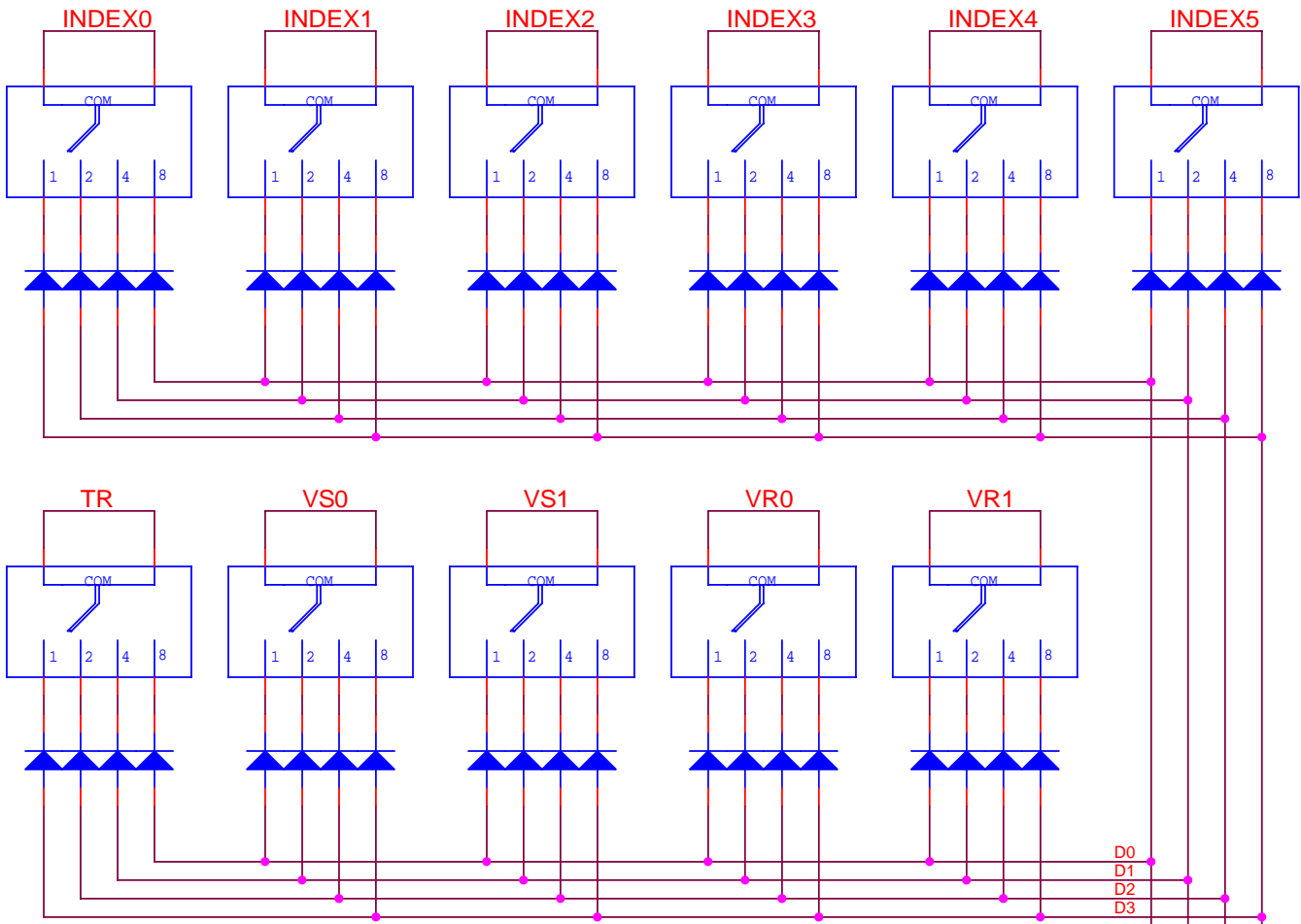
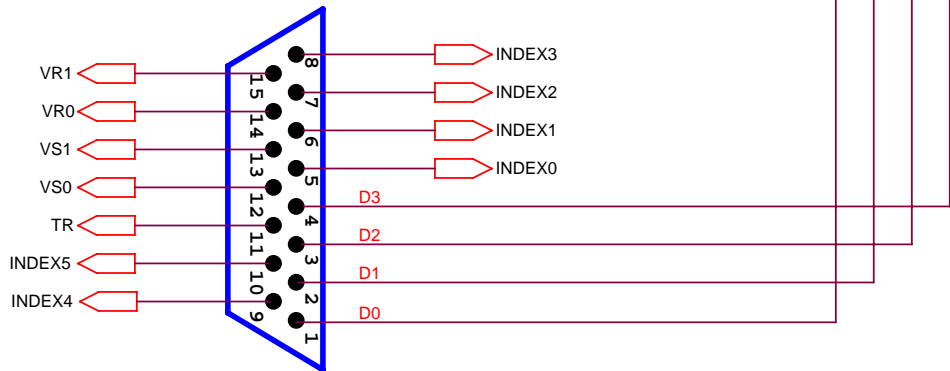


圖 (5)



CN3

D-SUB 母 15PIN

TB3:接腳 M0~M3 的16段選擇圖 (P0~P15)

動作選擇	編號	M3	M2	M1	M0
P0	第零段	0	0	0	0
P1	第一段	0	0	0	1
P2	第二段	0	0	1	0
P3	第三段	0	0	1	1
P4	第四段	0	1	0	0
P5	第五段	0	1	0	1
P6	第六段	0	1	1	0
P7	第七段	0	1	1	1
P8	第八段	1	0	0	0
P9	第九段	1	0	0	1
P10	第十段	1	0	1	0
P11	第十一段	1	0	1	1
P12	第十二段	1	1	0	0
P13	第十三段	1	1	0	1
P14	第十四段	1	1	1	0
P15	第十五段	1	1	1	1

[註]: "0"---->空接;

"1"---->接"GND"

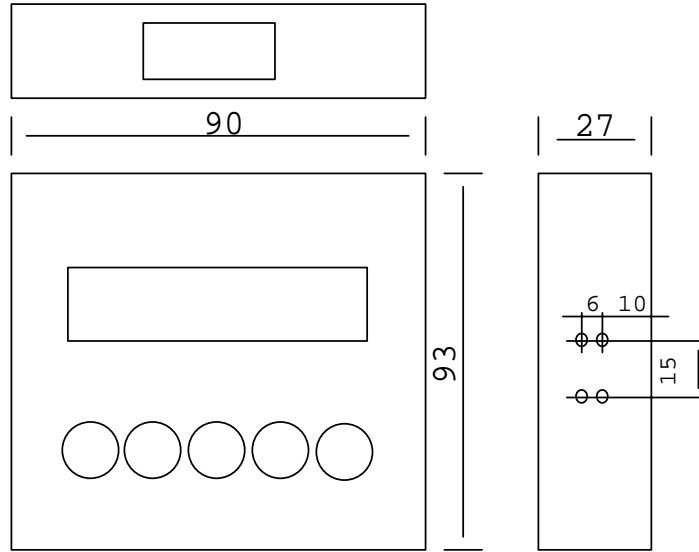
輸出 / 入 接腳說明：

腳位	TB4 接腳功能說明(輸入)		
1	START	定位運轉啟動訊號(P0~P15及外部指撥)。	
2	STOP	強制停止訊號，無論在任何模式下皆可強制停止。	
3	HOME	機械原點復歸，可配合DIPSW P2 選擇逆轉或正轉回HOME。	
4	RETURN	電氣原點復歸，回歸定位運轉位置參數之相對零點。	
5	CLEAR	電氣原點歸零。	
6	+JOG	正轉寸動，訊號"ON"在25ms以內走正轉1個pulse，時間超過25ms以上則走正轉寸動。	
7	-JOG	逆轉寸動，訊號"ON"在25ms以內走逆轉1個pulse，時間超過25ms以上則走逆轉寸動。	
8	DEC	+JOG或-JOG時之減速訊號，減速到JOG之起動速度(VS)。	
9	GND	輸入信號之共同點，以上接點和此腳短路代表訊號"ON"。	
腳位	TB3 接腳功能說明(輸入)		
1	DIR	外部指撥之方向選擇訊號，和GND"短路"時正轉，"開路"時逆轉。	
2	EXT	內 / 外部定位參數選擇訊號，和GND"短路"時外部指撥，"開路"時內部(P0~P15)。	
3	MO	內部參數P0~P15之16段選擇，請參照Page10的對應表	
4	M1		
5	M2		
6	M3		
7	GND	輸入信號之共同點，以上接點和此腳短路代表訊號"ON"。	
腳位	TB2 接腳功能說明(輸出)		
1	+COM	提供驅動器的+COM點5V電源。	
2	CW/Pulse	2P時為正轉pulse輸出，1P時為pulse輸出。	
3	+COM	提供驅動器的+COM點5V電源。	
4	CCW/DIR	2P時為逆轉pulse輸出，1P時為DIR(方向)輸出。	
5	Ready	開機本機已備妥時，輸出為"LO"。	輸出為開集極"Hi"為浮點電位"LO"為零電位
6	BUSY	當有脈波輸出時，輸出為"LO"。	
7	ALARM	當碰到左右極限時輸出為"LO"，碰到單邊極限時紅色LED會閃爍，若一直亮著表示左右極限都碰到。	
8	GND	TB2輸出信號(P5.6.7)之共同點。	

外型尺寸圖

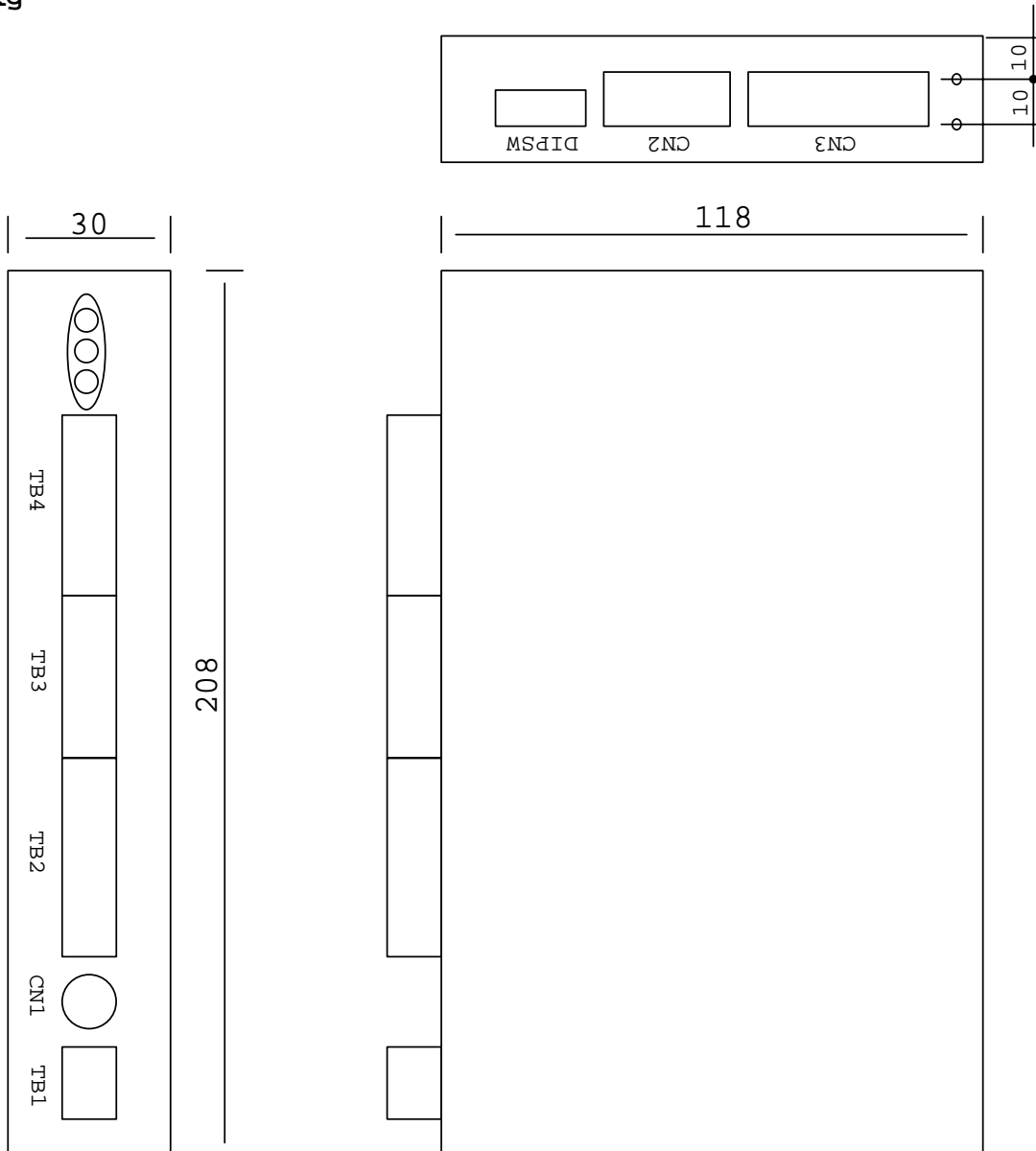
操作盒 DB60S

重量 0.2kg



控制器 EXC60S

重量 0.5kg



單位 mm