

2 相步進馬達驅動器

2 PHASE STEP DRIVER

EXD2120CE 使用說明書

V1.2_C220311

產品內容確認：

- 1、 驅動器本體 ----- × 1
- 2、 使用說明書 ----- × 1
- 3、 10 PIN 歐規端子 PITCH (3.5mm) ----- × 1
- 4、 5 PIN 歐規端子 PITCH (5.0mm) ----- × 1
- 5、 3 PIN 歐規端子 PITCH (7.5mm) ----- × 1
- 6、 安裝腳座 ----- × 2



產品使用前，請詳閱此使用說明書之相關規格及注意事項
並請妥善保存，以便隨時查閱



大圖科技有限公司
地址:桃園縣中壢市福星五街30號1樓
電話:03-4345388
傳真:03-4610230

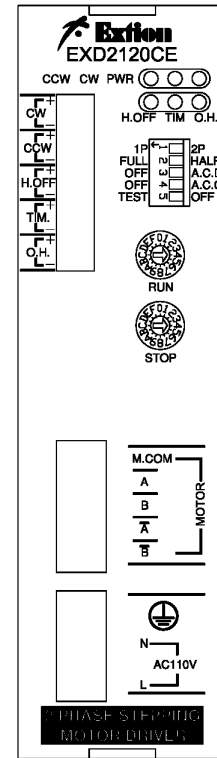
產品特點：

- ◎ AC90~125V 電源入力的 CE 規格步進馬達驅動器
- ◎ 全 / 半步進、單極性驅動，高速高扭力
- ◎ 馬達激磁 OFF 功能，方便機器調校
- ◎ 高速光隔離信號入力，不易受雜訊干擾
- ◎ 具單 / 雙脈波信號入力切換、自動電流下降功能
- ◎ 採用插拔式歐規端子，配線及維護、測試方便
- ◎ 自我測試功能

規格：

- ◎ 輸入電源 AC90~125V，3.0A 以上
- ◎ 驅動電流 0.5A~2.0A / 相
- ◎ 使用環境溫度：0~40 °C
- ◎ 重量：約 590 g

輸出 / 入信號說明：



接頭	功能	IN / OUT	功能說明	
TB1	CW +	IN	1P (單脈波)：脈波信號輸入	
	CW -		2P (雙脈波)：CW (順時針) 方向脈波信號輸入	
	CCW +	IN	1P (單脈波)：方向信號；「OFF」時：CW，「ON」時：CCW	
	CCW -		2P (雙脈波)：CCW (逆時針) 方向脈波信號輸入	
	H.OFF +	IN	「ON」：使馬達成為無激磁狀態 (FREE)	
	H.OFF -		「OFF」：馬達正常激磁狀態 (有保持力)	
	TIM +	OUT	激磁相原點輸出 (NPN 輸出)，每 7.2 度輸出一次	
	TIM -		相原點時輸出 "ON"，其餘 "OFF"	
	O.H. +	OUT	過熱信號輸出；驅動器過熱 (外殼溫度 90°C 以上) 時，	
O.H. -	輸出 "ON"，正常時輸出 "OFF"			
TB2	M.COM	OUT	TAMAGAWA (ORIENTAL) 高扭力型 馬達輸出接線	黃、白
	A			黑
	B			紅
	A\			綠
	B\			藍
TB3	FG	FG	驅動器接地端子	
	N	IN	驅動器電源輸入，AC90V~125V，3A 以上	
	L			

※關於輸出 / 入信號的「ON」、「OFF」

輸入：「ON」係指驅動器內部的「光耦合器」為通電狀態，「OFF」係指驅動器內部的「光耦合器」為非通電狀態。不做任何連接時則呈現「OFF」。

輸出：「ON」係指驅動器內部的「晶體」為通電狀態，「OFF」係指驅動器內部的「晶體」為非通電狀態。

LED 燈說明：

PWR	電源指示燈	驅動器接受電源投入（AC90～125V）時，此燈點亮
CW	CW 信號指示燈	CW 信號「ON」時，此燈點亮
CCW	CCW 信號指示燈	CCW 信號「ON」時，此燈點亮
H.OFF	激磁解除指示燈	H.OFF 信號「ON」時此燈點亮，馬達成為無激磁狀態（FREE）
TIM	相原點指示燈	電源投入時此燈點亮，此後運轉每間隔 7.2 度點亮一次
O.H.	過熱指示燈	驅動器過熱時，此燈點亮

指撥開關設定說明：

NO：	功能模式	位置	作用	位置	作用
1	輸入信號方式	2P	雙脈波方式	1P	單脈波方式
2	步進角設定	HALF	0.9°/STEP	FULL	1.8°/STEP
3	自動電流降低	A.C.D	動作	OFF	不動作
4	過熱保護	A.H.O	動作	OFF	不動作
5	自我測試	OFF	正常使用	TEST	測試（約 50PPS）

電流對應表：

SW：	0	1	2	3	4	5	6	7	8	9	A	B	C	D	E	F
RUN (A)	0.5	0.6	0.7	0.8	0.9	1.0	1.1	1.2	1.3	1.4	1.5	1.6	1.7	1.8	1.9	2.0
STOP (%)	25	30	35	40	45	50	55	60	65	70	75	80	85	90	95	100

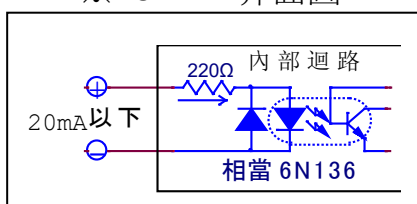
※脈波信號停止後約 0.1 秒，自動電流下降功能啟動，電流下降為 STOP 旋鈕之設定比例值
 （STOP 電流 = RUN 電流設定值 × STOP 設定%）

※關於脈波信號輸入

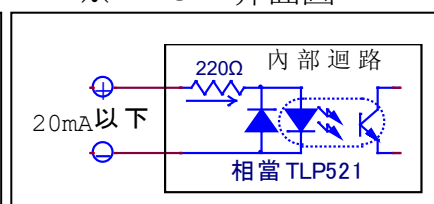
- 脈波信號停止時，請務必使光耦合器為「OFF」。
- 在 2P（雙脈波）時，請勿同時使 CW 脈波及 CCW 脈波信號為「ON」。
- 運轉方向切換請於脈波信號停止時（光耦合器為「OFF」時）進行。

輸出/入介面圖：

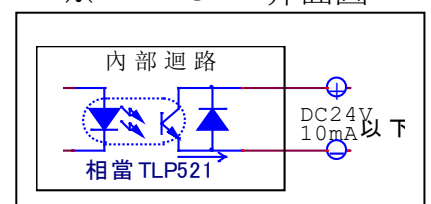
※PU、DR 介面圖



※H、OFF 介面圖



※TIM、O.H. 介面圖



※ 脈波信號輸入最大應答周波數：200Kpps

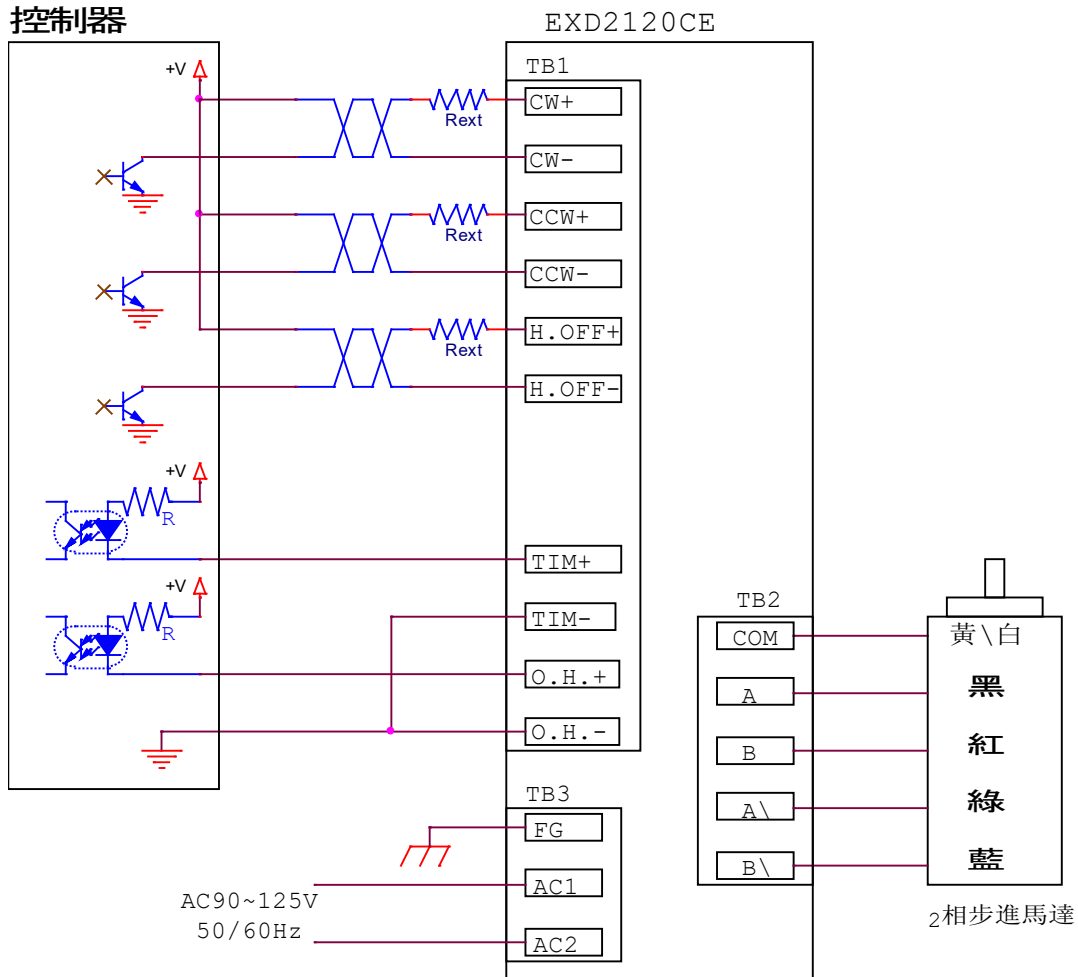
※關於電源

請準備足以供給“電源輸入電流”之電源。

電源容量不足時，可能發生以下異常情形：

- 高速運轉時，馬達無法正常運轉。
- 馬達的起動、停止遲緩。

接線圖：



PS:

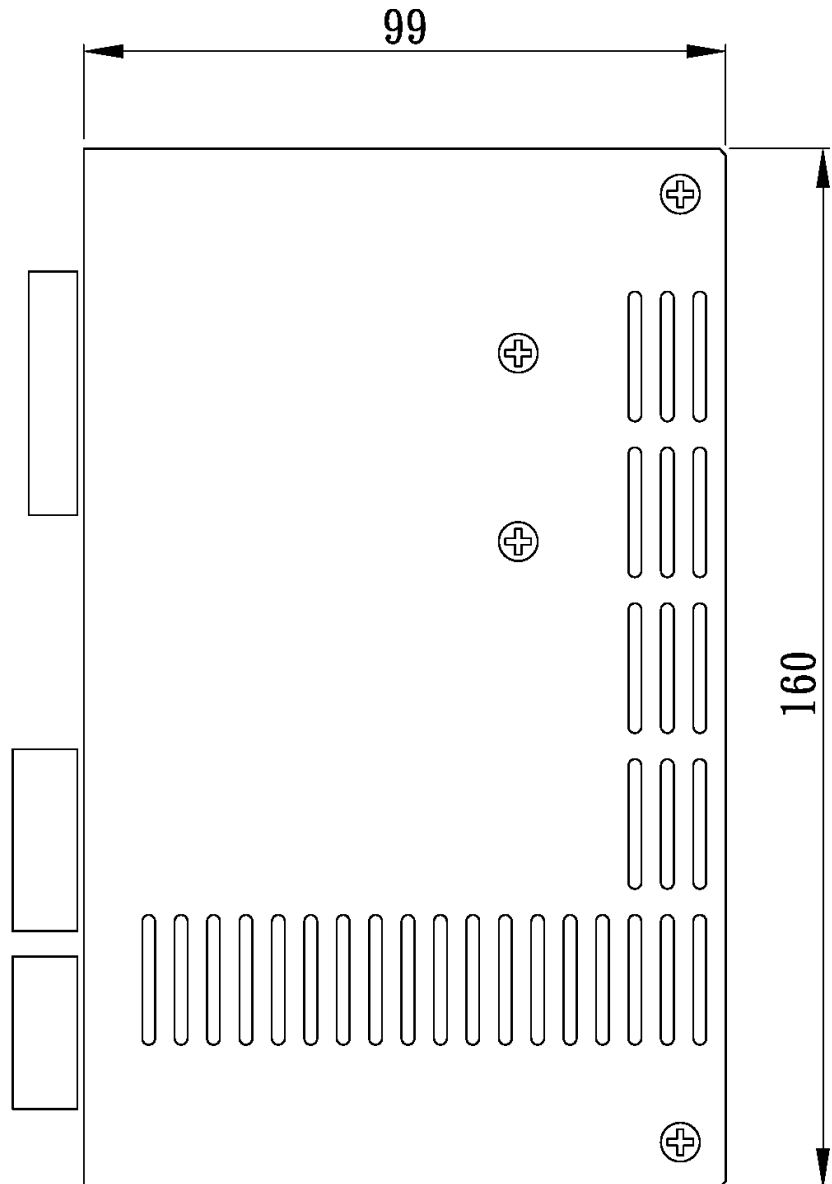
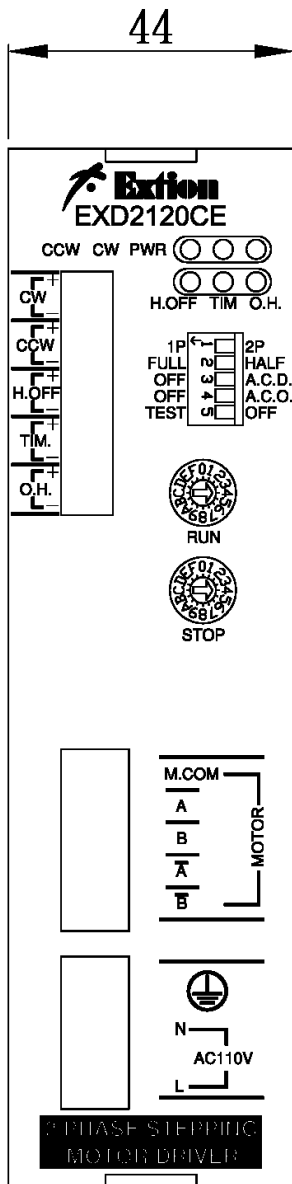
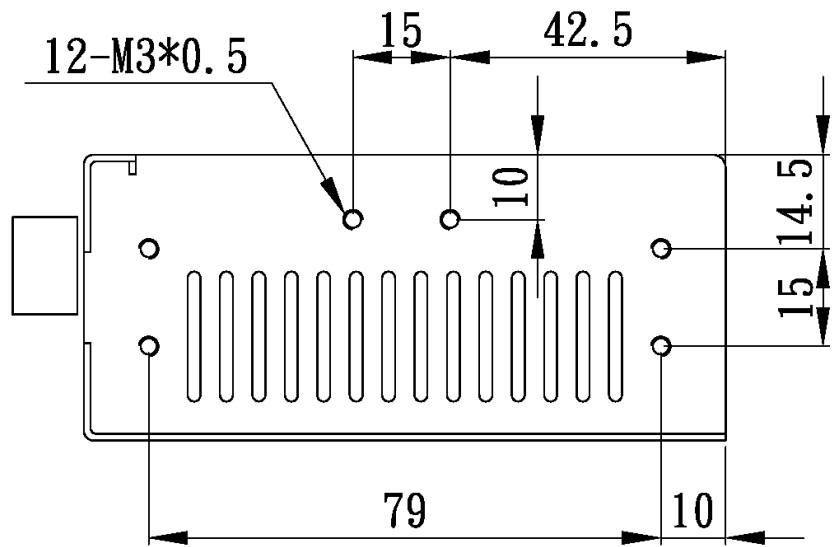
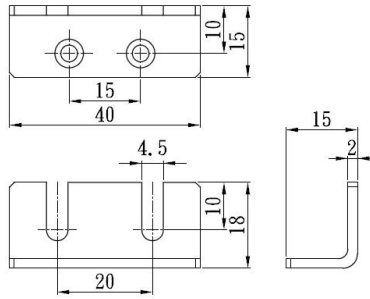
- 外部限流電阻 R_{ext} ，電阻值是依 '+V' 電壓大小而定
當+V=DC5V 時 ---- $R_{ext}=0\Omega$ （不用外加限流電阻）
當+V=DC12V 時 ---- $R_{ext}=680\sim 1K\Omega$ ，1 / 4W 以上
當+V=DC24V 時 ---- $R_{ext}=1.5K\sim 2K\Omega$ ，1 / 4W 以上
- 外加限流電阻 R_{ext} 時，請將 R_{ext} 直接加裝於驅動器端子側，以降低受干擾機會

※配線注意事項

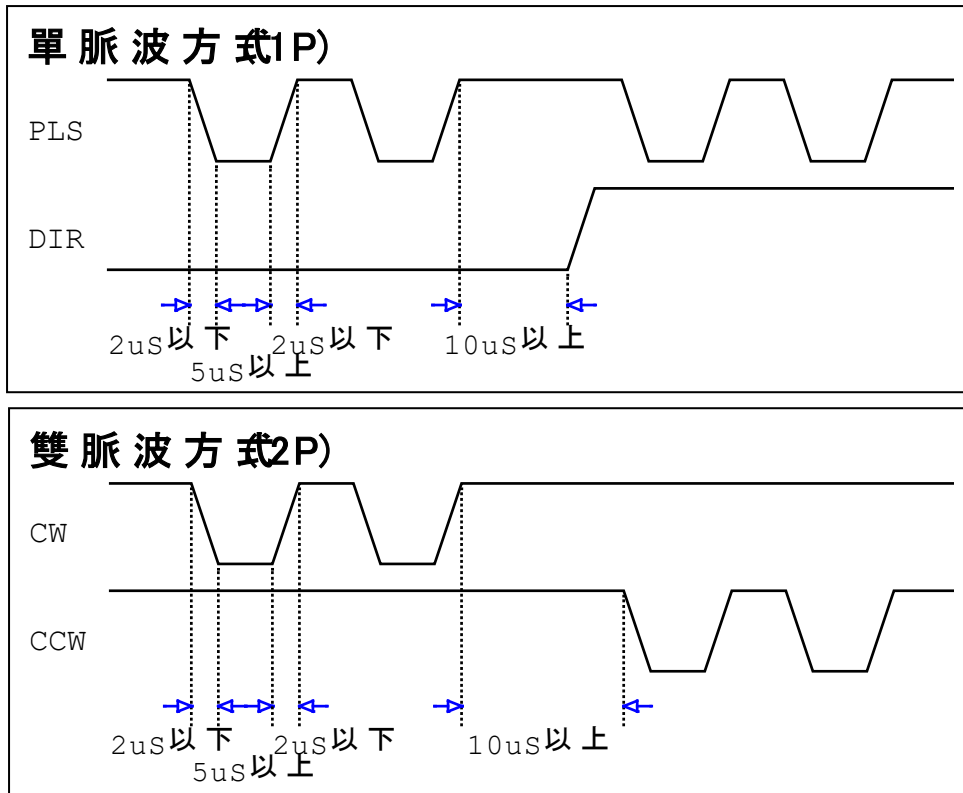
- 信號線請使用雙絞線(AWG24 以上)，長度請控制於 2m 以內。
- 請注意：脈波線越長可傳送的頻率數越低。
- 馬達線(延長時)、電源線請使用 AWG22 以上線材，接地線請用 AWG18 以上線材。
- 請以單點接地方式進行驅動器與控制器的接地。
- 信號線請遠離動力線(電源線、馬達線) 10cm 以上配線，並且勿與動力線使用同一管路配線或與其綁在一起。

外型尺寸圖：

安裝腳座



脈波信號入力波形：



※常見問題與問題排除

※常見問題現象	※現象可能原因	※問題排除方法
◎馬達運轉不順、抖動	1、馬達線接觸不良 2、馬達線接線順序錯誤 3、加減速太快	1、檢查馬達接線端子或延長線焊點 2、檢查馬達線對應順序 3、檢查自起動頻率及加減速時間設定
◎單方向運轉	1、正逆轉信號未投入 2、脈波形式未對應	1、檢查控制器和驅動器接線是否正確 2、控制器和驅動器脈波形式必須相同 (必須同時為 1P 或同時為 2P)
◎定位不準或失步	1、加減速太快 2、運轉速度太快 3、雜訊干擾	1、檢查自起動頻率及加減速時間設定 2、降低運轉速度 3-1、訊號線使用隔離線，隔離網接 GND 3-2、外部限流電阻置放於驅動器側 3-3、於干擾源加裝火花消除器或飛輪二極體
◎馬達運轉方向相反	1、正 / 反轉脈波對調 2、馬達線 A、A\對調	1、正 / 反轉脈波對調 (脈波為 2P 時適用) 2、馬達線 A、A\對調 (脈波為 1 / 2P 時皆適用)
◎馬達無法運轉	1、脈波信號電流過低 2、脈波形式未對應	1、脈波信號電壓過低 (3.5V 以下) 或 Rext 阻值過大 (信號電流須 8mA 以上) 2、控制器和驅動器脈波形式必須相同
◎電源燈不亮	1、輸入電源規格不符 2、驅動器故障	1、檢查驅動器電源端子之電壓狀態 2、驅動器故障，請送修