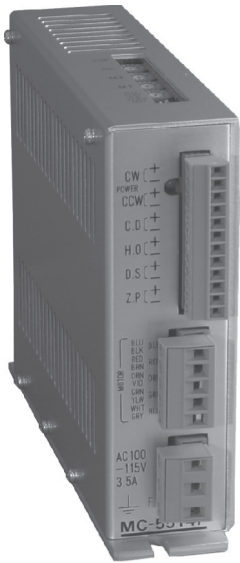


EXD5114M

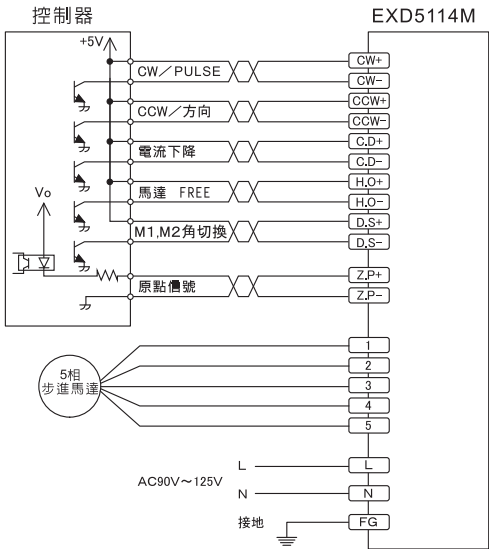
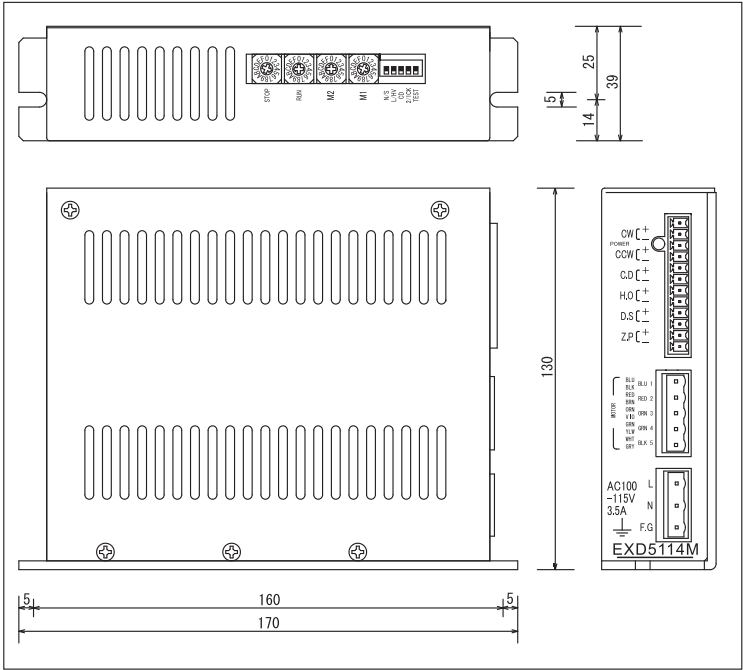
五相微步進驅動器
5 PHASE MICRO STEP DRIVER

《 特色 》

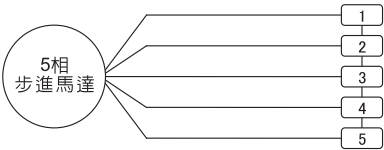
- AC90~125V入力的5相微步進馬達驅動器
- 在最大分割為250分割時，以基本步進角0.72度的馬達，可達到125,000PULSE/回轉
- 低振動機能內藏，即使在全/半步進時，也可達到低振動的特性
- 0.5A / 相~1.4A / 相之範圍的馬達皆可適用
- 採用插拔式連接器，配線更為方便省力



品名	五相步進馬達驅動器
型號	EXD5114M
驅動方式	微步進驅動
入力電源	AC90~125V 50/ 60Hz 3.5A Max
驅動電流	0.5~1.4A/ 相
分割數	1、2、4、5、8、10、20、40、80、16、25、50、100、125、200、250
入力信號	光耦合入力「1」:4~8V、「0」:-8~0.5V、輸入阻抗CW、CCW:300Ω HO、DS:390Ω
最大應答周波數	500Kpps
出力信號	光耦合、開集極出力。外部使用條件DC30V以下、50mA以下
機能	pulse入力方式切換、自動電流下降、步級角切換、驅動電壓切換、自我診斷機能
冷卻方式	自然對流空冷方式
重量	750g
使用周圍溫度	0~40℃不結凍情形下
使用周圍濕度	0~85℃不結露情形下



- 多摩川精機或東方馬達的5線式馬達
- 10線式馬達



腳位	5線式	10線式
1	藍	藍/黑
2	紅	紅/棕
3	橙	橙/紫
4	綠	綠/黃
5	黑	白/灰

注:在馬達的結線方面，請使用AWG20(0.5mm²)以上之線材。

● 各部的名稱及功能

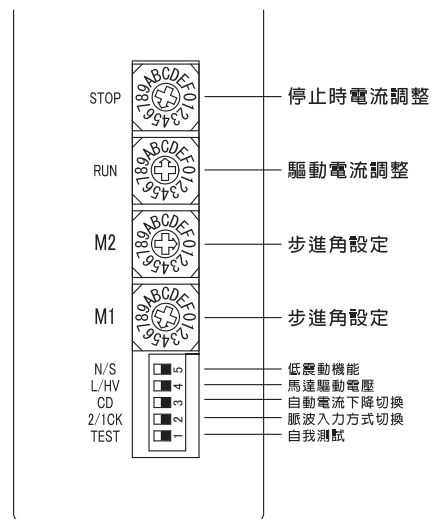
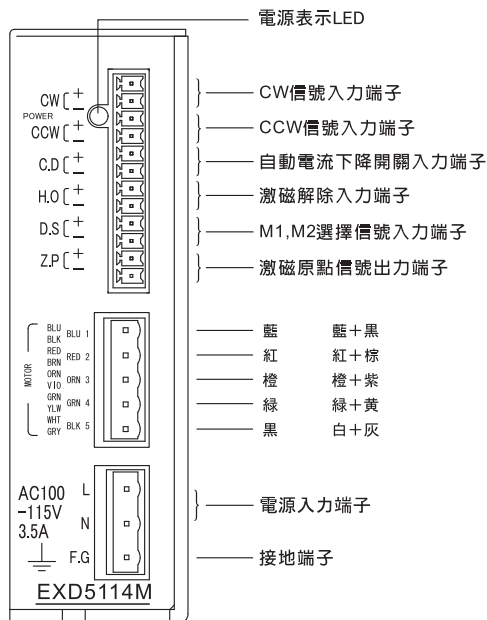
※信號輸入電壓R值對應

5V → 0Ω
12V → 1KΩ
24V → 2KΩ

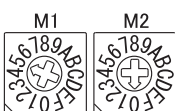
信號輸入端子

步進馬達端子

電源端子



● 步進角的設定方法



分割數設定表

SW位置	0	1	2	3	4	5	6	7	8	9
分割數	1	2	4	5	8	10	20	40	80	16

A	B	C	D	E	F
25	50	100	125	200	250

$$1\text{個脈波的微步進角度} = \frac{\text{基本步進角}}{\text{分割數}}$$

1.如果只需一種微步進驅動時，請用M1來設定分割數(DS信號請選擇"OFF")

2.如果需二種微步進驅動時，請用M1, M2分割設定並由DS信號來選擇

DS"OFF" (0)依M1的分割數驅動

DS"ON" (1)依M2的分割數驅動

驅動電流設定(馬達運轉時的電流設定)



SW位置	0	1	2	3	4	5	6	7	8	9
電流值(A)	0.5	0.58	0.66	0.75	0.81	0.88	0.96	1.03	1.1	1.15

A	B	C	D	E	F
1.25	1.3	1.4	1.47	1.53	1.6

例:額定電流1.4/相的步進馬達，SW位置請設定在C以下

停止電流設定(馬達停止時，激磁保持力設定)



SW位置	0	1	2	3	4	5	6	7	8	9
停止電流值(%)	27	31	36	40	45	50	54	58	62	66

(Stop電流=Run設定值×Stop設定%)

A	B	C	D	E	F
70	74	78	82	86	90

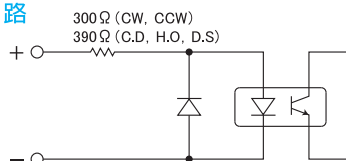
※注意為避免馬達及驅動器溫度過高，除非停止時需要極大的保持力，否則停止電流盡量不要設定超過50%



NO.	銘板表示	機能	ON	OFF
1	TEST	自我測試	測試(依60pps運轉)	正常使用
2	2/1CK	脈波輸入方式切換	單脈波輸入方式	雙脈波輸入方式
3	CD	自動電流下降設定	無效	有效
4	L/HV	驅動電壓切換	高速、高扭力	正常
5	N/S	低振動	低振動驅動	正常驅動

※高速、高扭力使用時，請注意馬達溫度是否過高。

信號入力迴路



出力迴路

