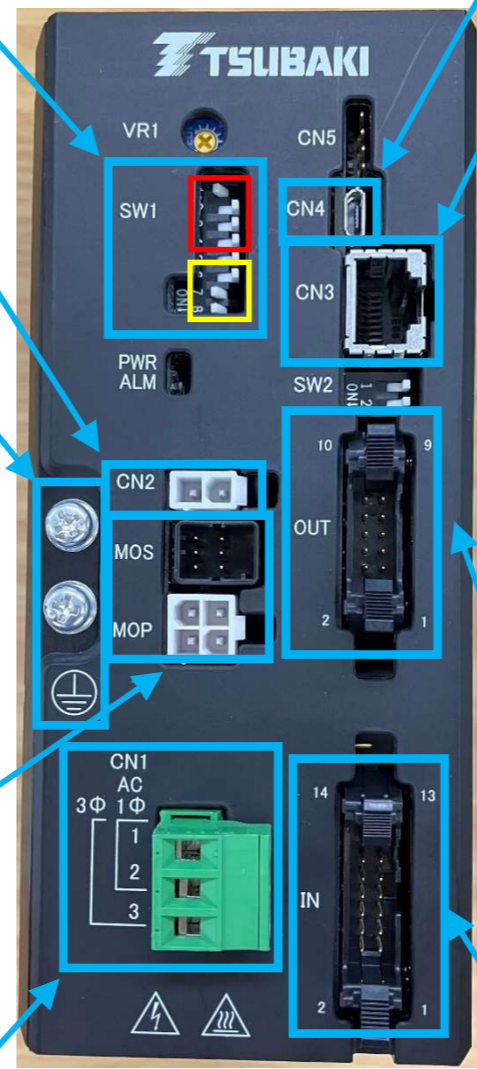


TSUBAKI無刷馬達驅動器 快速入門指南

1. 各部說明



通信設定開關：詳細內容參閱使用說明書 3-3 項

- 1~4 號：設定從屬位址
 - 6~8 號：設定通訊速度
- 右方照片的設定為從屬位址：1、通訊速度：38400bps。

回生電阻連接埠：回生電阻用連接埠。

升降用途建議連接回生電阻。回生電阻請使用本公司選購品 DCKR075。
連接回生電阻時，請用通訊功能將位址 125：回生電阻設定設定為 1：啟用。

接地連接用端子：接地用端子。詳細內容參閱使用說明書 2-3 項

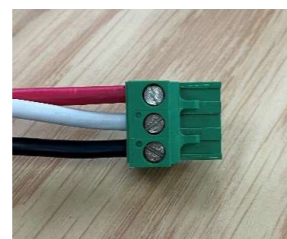
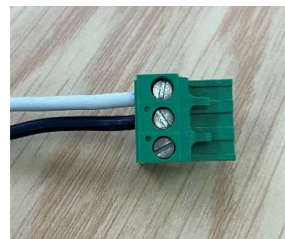
- 接地線的配線請避免形成迴路，以最短距離連接。
- 使用馬達的延長電纜線時，在雜訊環境下動作可能會不穩定。此情況時，請在馬達附近接地並與驅動器的接地線分離，藉此或許可改善動作。
- 請勿將輸入輸出信號之 DC 電源之 0V 連接到接地連接端子。否則 DC 電源可能受到雜訊影響，導致機器損壞。

馬達連接用端子：

- 請確實插入，直到連接埠的鎖定機構作用。
- 插拔時，請關閉電源後，確認【PWR】、【ALM】的 LED 熄燈後再插拔。

輸入電源配線：AC200~240[V] 單相輸入、三相輸入皆可使用。

- 單相輸入時
請務必配線至產品隨附連接器的 1 號、2 號 PIN。
- 三相輸入時
請配線至產品隨附連接器的 1 號、2 號、3 號 PIN。



USB 連接：MicroB 端子通訊用 USB 連接埠。

可使用本驅動器專用電腦軟體讀取、寫入參數。
本連接方式為馬達停止中讀取寫入參數專用。若在馬達驅動中連接 USB，則將無法通訊，嚴重可能導致裝置等損壞。

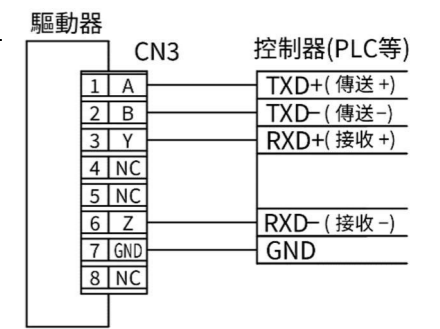
RS485 連接：詳細內容請參閱使用說明書（通訊篇）。

若使用本連接，可讀取、寫入參數。RS485 連接例馬達驅動時的通訊請使用本連接。

本驅動器可連接支援 Modbus-RTU 通訊協定的裝置（PLC 等）。

設定為資料位元：8 位元、停止位元：1 位元、同位位元：偶數。

使用半雙工（2 線式）通訊時，請將 A 與 Y、B 與 Z 短路連接。



輸出信號：詳細內容請參閱使用說明書

輸出運行信號或錯誤信號。

欲輸出的信號可藉由通訊覆寫。

DC12、24V 皆可使用。

電流請使用 50mA 以下。

煞車輸出請使用輸出 5。

※附煞車的產品建議使用輸出 5：煞車時機信號。

銷編號	端子名
1	OUT1_1
2	OUT1_2
3	OUT2_1
4	OUT2_2
5	OUT3_1
6	OUT3_2
7	OUT4_1
8	OUT4_2
9	OUT5_1
10	OUT5_2

輸入信號：詳細內容及連接例請參閱使用說明書

輸入運行指令或動作模式指令。

可藉由通訊變更輸入信號的種類。

使用外部電源時，DC12、24V 皆可。

銷編號	端子名	銷編號	端子名
1	12V	8	IN6
2	COM	9	IN7
3	IN1	10	IN8
4	IN2	11	GND
5	IN3	12	GND
6	IN4	13	AIN
7	IN5	14	5V

驅動器附件：

輸入電源用連接器

需另外購買的選購品

輸入信號用電纜線：選購品型號（DCCN0005、DCCN0010、DCCN0020）

輸出信號用電纜線：選購品型號（DCCT0005、DCCT0010、DCCT0020）

RS485 連接用連接器：選購品型號（DCCS0005、DCCS0010、DCCS0020）

USB 連接用連接器：MicroB 的通訊用電纜線（充電專用無法通訊）。

回生電阻：選購品型號（DCKR075）

TSUBAKI無刷馬達驅動器 快速入門指南

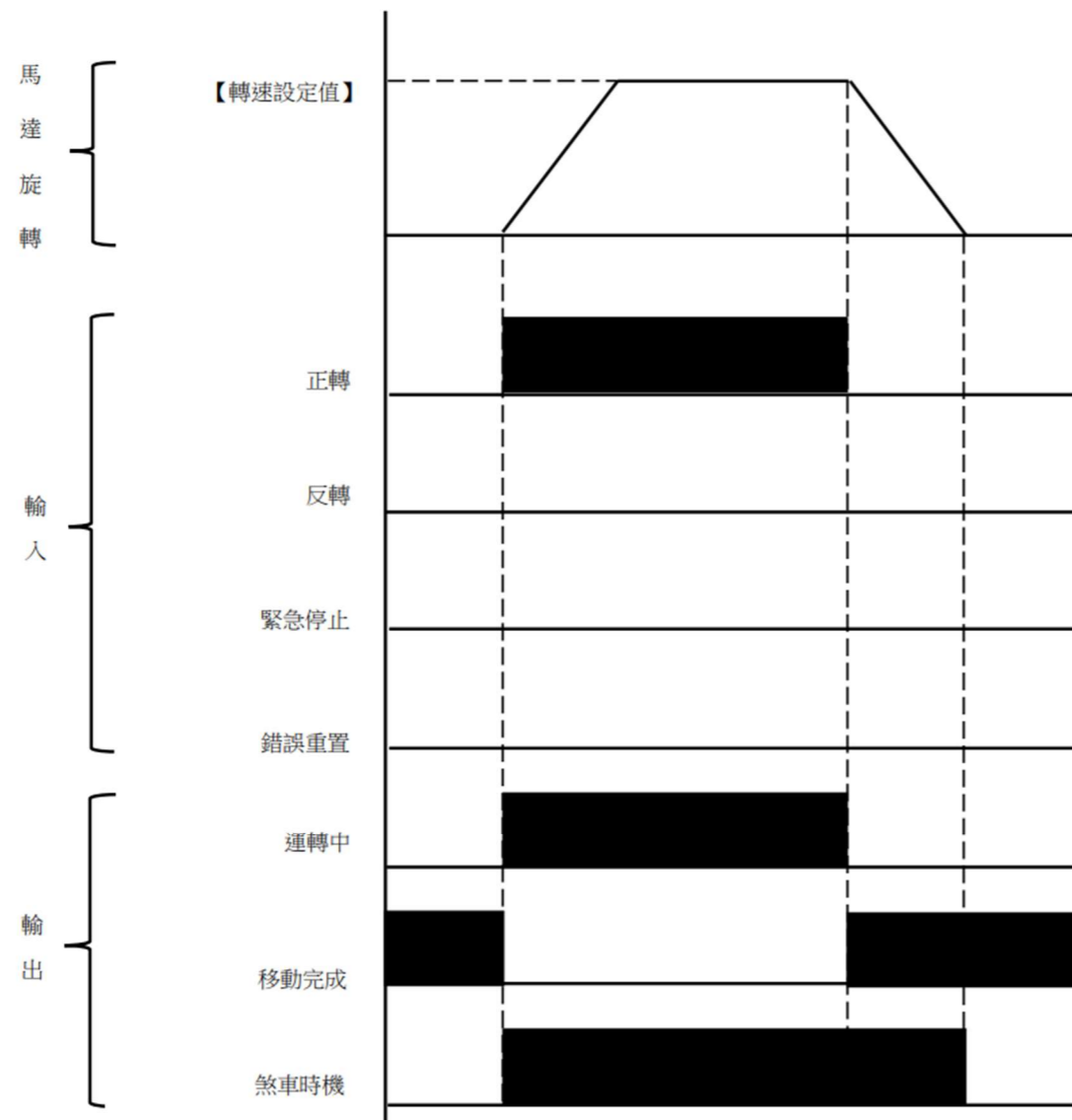
2. 馬達的運行方法

本項說明在工廠出貨時設定下使馬達動作的步驟。關於其他動作方法，請參閱使用說明書，或洽詢本公司客戶支援中心。

JOG 運行動作例

- ① 實施配線（輸入電源：CN1、輸入信號：IN、馬達動力：MOP、馬達信號：MOS、接地）（JOG 運行可藉由使用正轉信號、反轉信號動作）。
- ② 對驅動器供給電源（AC200~240[V]）。PWR 的 LED（綠色）亮燈則為正常狀態。ALM 的 LED（紅色）亮燈則為保護狀態。請確認電源、配線等。
- ③ 將正轉信號（輸入 1）ON 後馬達開始正轉，以 1 秒的時間加速到 2500[r/min]（馬達轉速）後，維持在 2500[r/min]。將正轉信號 OFF 後，馬達以 1 秒的時間停止。
- ④ 若使用反轉信號（輸入 2），則可利用與③相同的方法使馬達反轉。
- ⑤ 若要變更馬達轉速，請用通訊功能變更 JOG 運行的正轉速度（位址 160）或反轉速度（位址 161）的值。關於其他動作方法的調整，請參閱使用說明書。

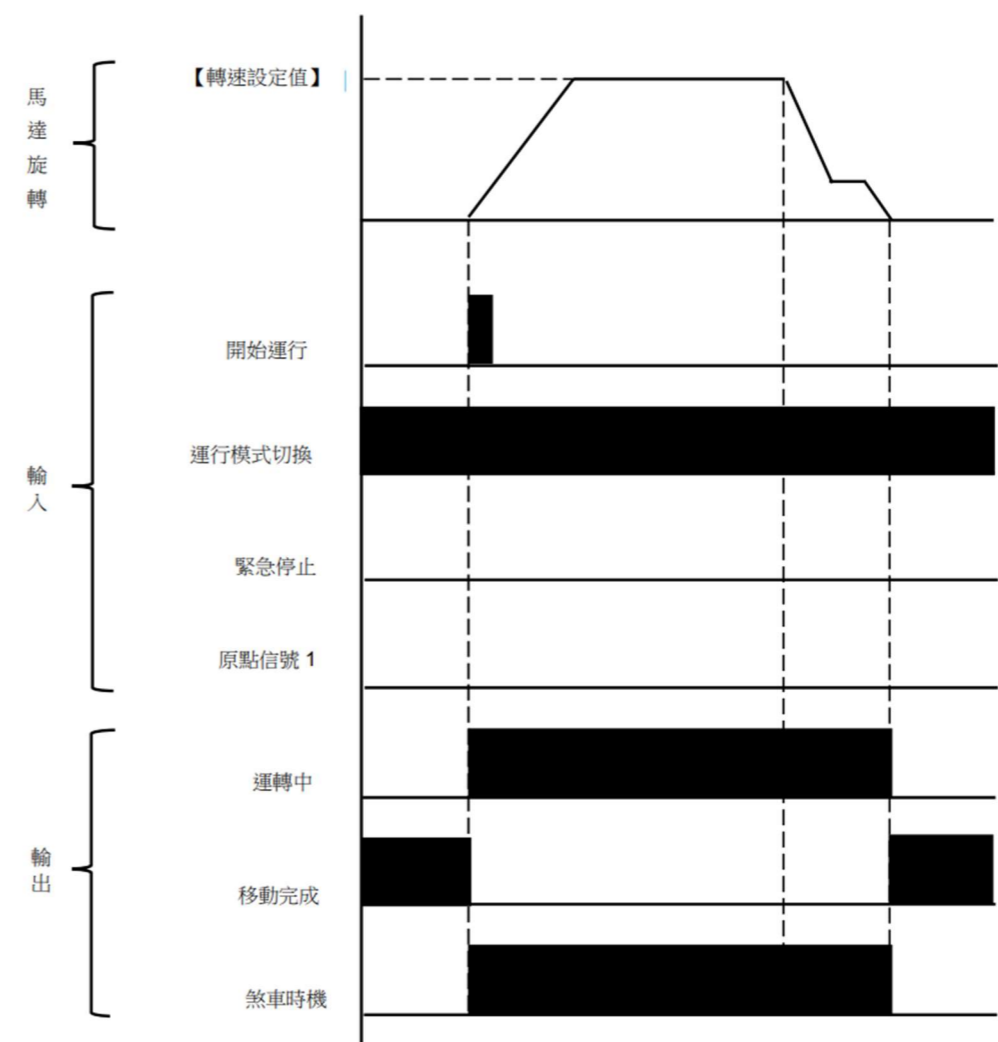
動作例（正轉）



定位運行動作例

- ① 實施配線（輸入電源：CN1、輸入信號：IN、馬達動力：MOP、馬達信號：MOS、接地）。（定位運行可藉由使用正轉信號或開始運行信號、運行模式切換信號動作）。
- ② 對驅動器供給電源（AC200~240[V]）。PWR 的 LED（綠色）亮燈則為正常狀態。ALM 的 LED（紅色）亮燈則為保護狀態。請確認電源、配線等。
- ③ 將運行模式切換信號（輸入 6）ON 後，驅動器的運行模式成為定位運行模式。
- ④ 將正轉信號（輸入 1）ON 後，以 1 秒的時間加速到 2500[r/min]（馬達轉速）。
- ⑤ 從目標位置（500[pls]）之前以 1 秒的時間減速，成為低速運行狀態後，在目標位置旋轉停止。目標位置設定是以馬達脈衝數（1 圈 30[pls]）設定。
- ⑥ 若要移動到下一個目標位置，請用通訊功能變更定位運行的目標位置（上位、下位：位址 182、183）。關於其他動作方法的調整，請參閱使用說明書。

動作例（正轉）



※ 在定位運行模式下，正轉信號可使用作為開始運行信號（停用反轉信號）。