

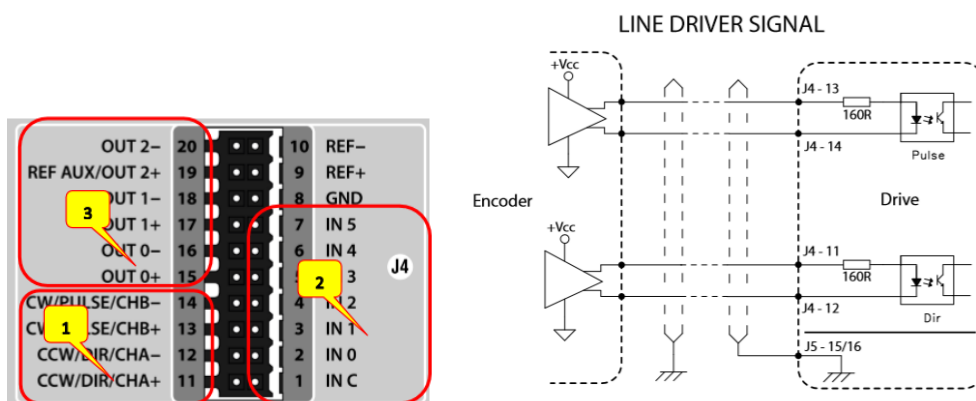


Date: Feb. 3rd, 2020, Monday

主題: 使用上位控制器的設定_頻率及方向的 Pulse 訊號.

設定流程如下所示:

- 輸入 HDT 是+5V 訊號的接線方式:** 將上位控制器的輸出訊號, 其中 Pulse +5V 的訊號線接至 J4 的 pin 13; Pulse +0V (或低電位)的訊號線接至 J4 的 pin 14; 並將上位控制器的輸出訊號, 其中方向+5V 的訊號線接至 J4 的 pin 11; 方向 +0V(或低電位)的訊號線接至 J4 的 pin 12. **注意: 接地線要接至 GND, pin8; Shield(屏蔽)線要另外拉出接至 J5 的 pin 15 或 pin 16.**



- 若輸入 HDT 的訊號高於 5V (最大不可高於 30V, 請參閱 HDT 手冊, Page36), 不是 5V, 如+12V 或+24V, 則要外加電組. 並且考慮 PNP 或是 NPN, 電阻安裝的位置不一樣. (請參閱 HDT 手冊, Page36)

5.11 Frequency optoinsulated digital input

The drive allows an optoinsulated connection for frequency speed reference input:

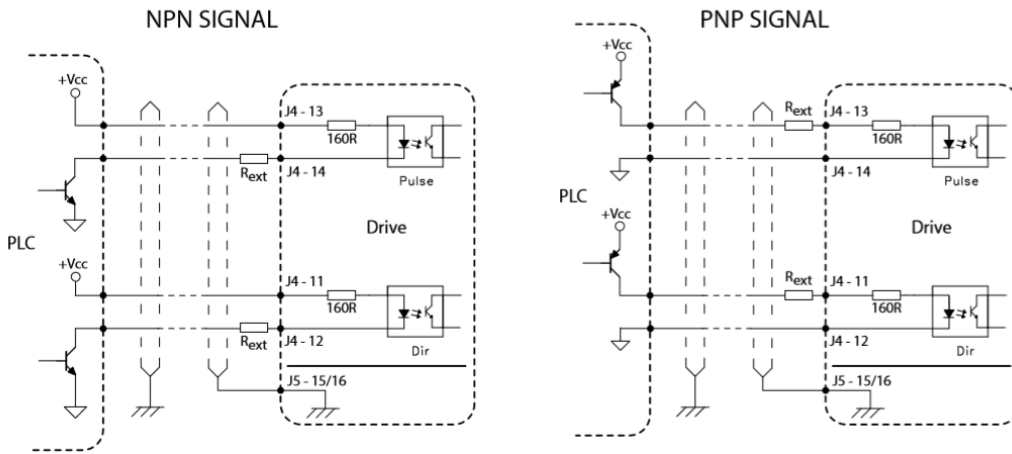
- DIRECTION / CHA / CCW data input.
- PULSE / CHB / CW data input.

LINE DRIVER connection is available up to +5V; for NPN and PNP connection, signal voltage must be lower than +30V, or equals.

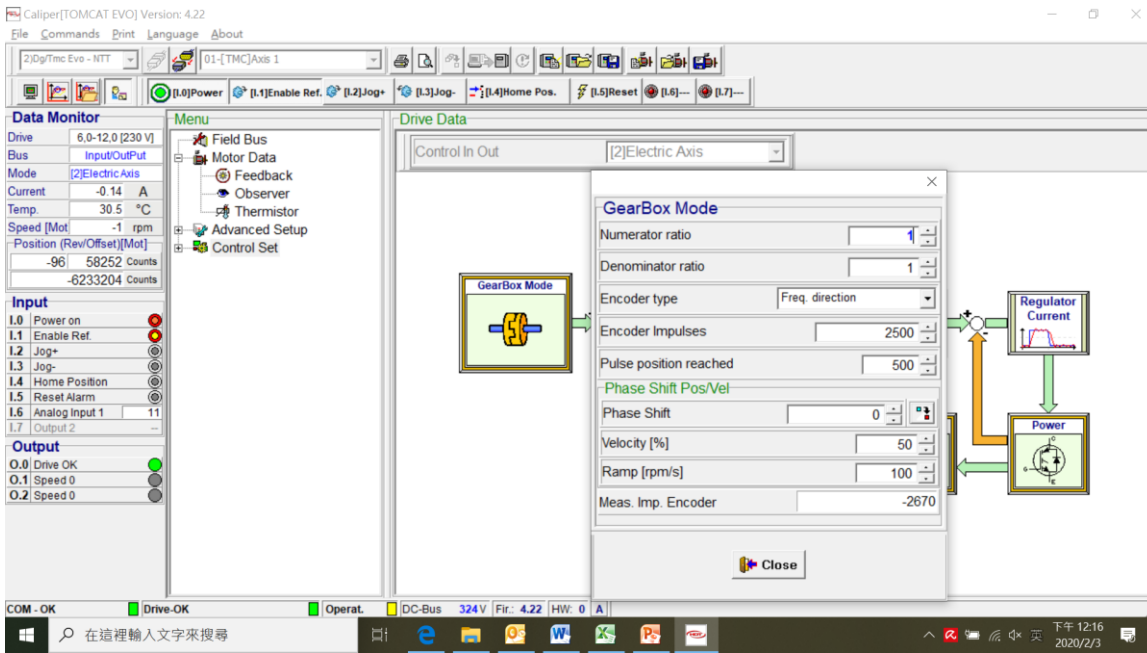
External resistor selection (R_{ext}) is in function of V_{cc} supply voltage value. Refer to following table:

	Logic Supply Vcc		
	+12V	+24V	+5V
R_{ext}	680Ω - ¼ Watt	1.8kΩ - ½ Watt	0Ω
Line Driver	Not available	Not available	√

Different connection topologies about **frequency speed reference input** are shown below:



3. 打開 Caliper.
4. 在 Control In Out 選擇 [2] Electric Axis, 按開 Gear Box Mode 圖框, 在 Encoder type 中, 設定為 **freq. direction**. 在 Encoder Impulses 設定為 2500 (和馬達的 encoder feedback 的每圈 pulse 設定一樣, 目前是 2500 pulse/圈. 在 Meas. Imp. Encoder 圖框中, 可以看到收到的 pulse 數. 在 Numerator ratio, 目前是設 1, 表示 1:1. 可以看到 1rpm, 若設 10, 表示加快 10 倍, 可以看到 10rpm.



5. 按下 Power on, 再按下 Enable Ref., 此時可以看到馬達依照 pulse 及方向進行旋轉.



6. 若是有裝外部 I/O 控制, 則必須要將 Local control 釋放. 以下空白



嵐天自動化股份有限公司
i-Maku Automation CO., LTD.



謝謝您的選用

E-mail: sales@imaku.com.tw

聯絡人: 范揚昇

手機: 0937583280

