

單軸運動控制器

1-Axis Motion Controller

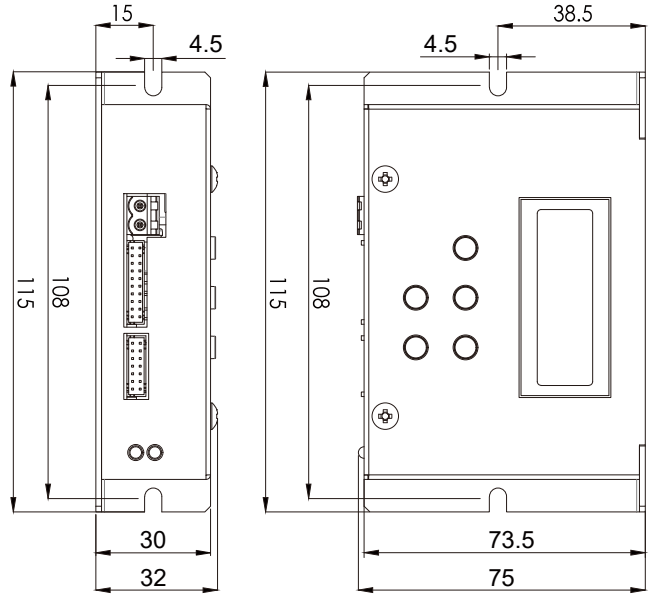
J



DPG-200



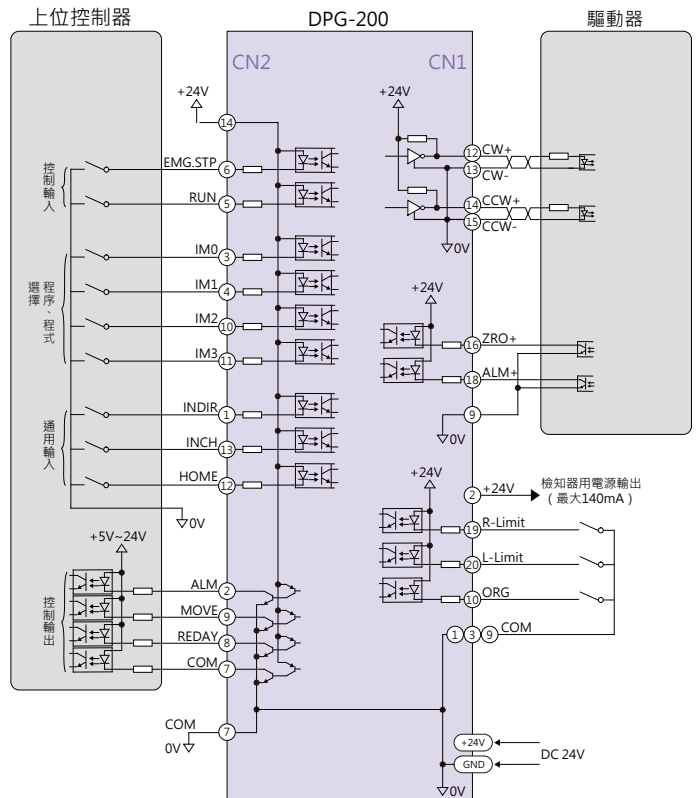
尺寸圖 (單位: mm)



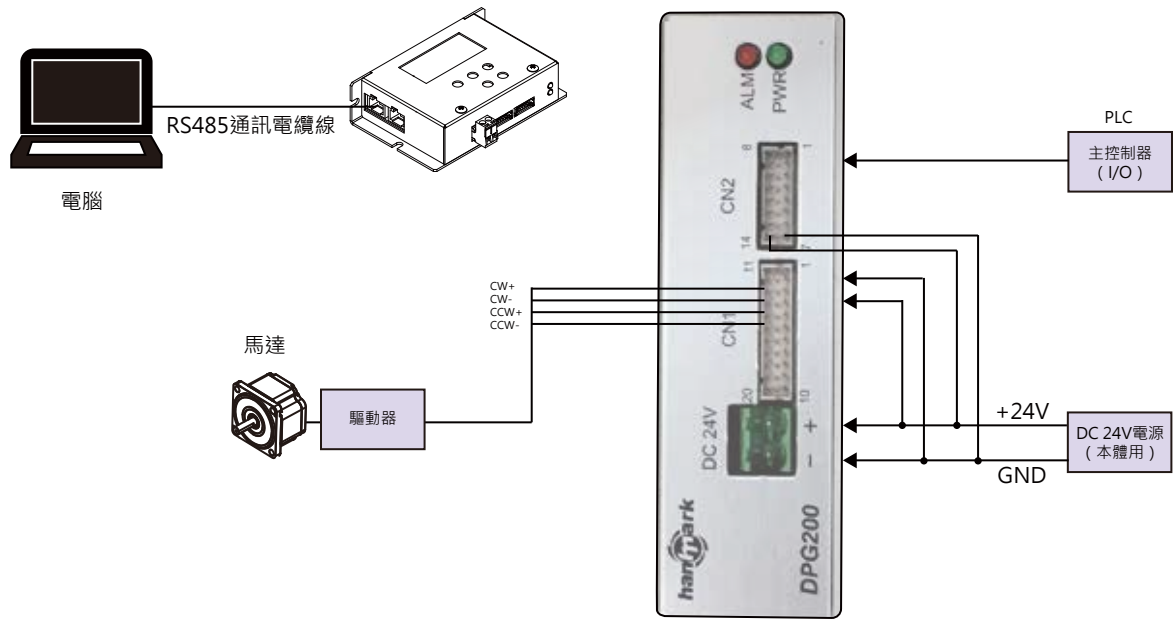
規格

控制軸數	1 軸
程序程式數	16個 (程序程式0-15)
參數	啟動速度: 5Hz~100kHz(單位: 1Hz) 運轉速度: 5Hz~400kHz(單位: 1Hz) 加減速斜率: 0.1~2000ms/kpps (單位: 0.1ms/kpps) 加減速模式: 減振S曲線控制功能 移動量: ±99999998脈波
管理座標範圍	-99999998 ~ +99999998脈波
運轉的種類	定位運轉、連續運轉、機械原點復歸運轉
機械原點復歸運轉的種類	可通過ZRO輸入或SENSOR輸入原點檢出
通信規格	以RS485為準 (3線)
通用輸入	9條, 光耦合器輸入
通用輸出	3條, 開集極輸出、DC+5~24V、每1點25mA以下
驅動器連接信號	1. Line Driver輸出: 4條 (CW+、CW-、CCW+、CCW-) 2. 2條, 光耦合器輸入 (ZRO+、ALM+)
電源電壓	DC 24V±5%、消耗電流0.45A
重量	0.26kg

接線圖

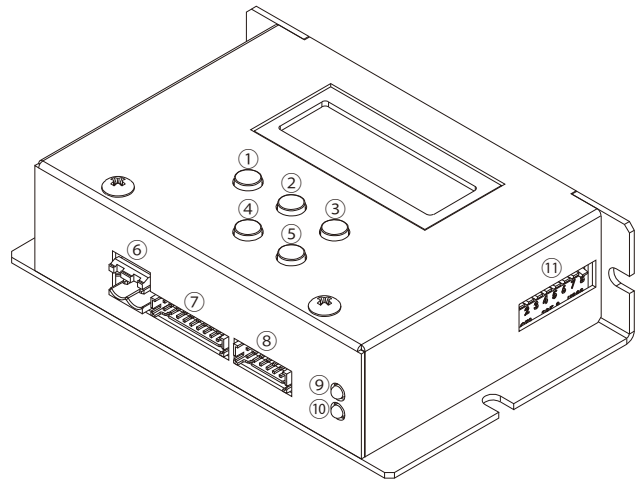


■ 系統構成



■ 面板介紹與功能說明

①	SET	長按三秒，進入設定畫面
②	↑	項目選擇向上
③	→	位移
④	↓	項目選擇向下
⑤	ENTER	確定(項目及內容切換)
⑥	端子台	連接電源
⑦	I/O連接器(CN1)	連接外接輸入/輸出信號
⑧	I/O連接器(CN2)	連接通用輸入/輸出信號
⑨	ALM	警示時亮燈
⑩	PWR	通電時亮燈
⑪	ID NO	



⑦CN1信號表

編號	信號名稱	內容
1	COM	I/O用電源(GND)
2	+24V	I/O用電源(+24V)
3	COM	I/O用電源(GND)
4		
5	ZRO-	激磁原點訊號輸入-
6	ALM-	警示輸出-
7		
8		
9	COM	I/O用電源(GND)
10	ORG	機械原點檢知器
11		
12	CW+	CW脈波+
13	CW-	CW脈波-
14	CCW+	CCW脈波+
15	CCW-	CCW脈波-
16	ZRO+	激磁原點訊號輸入+
17		
18	ALM+	警示輸出+
19	R-Limit	右邊極限寬關位置
20	L-Limit	左邊極限寬關位置

⑧CN2信號表

編號	信號名稱	內容
1	INDIR	方向訊號
2	ALM	警示
3	IM0	選擇程序程式編號
4	IM1	選擇程序程式編號
5	RUN	執行程序程式
6	EMG.STP	外部緊急停止
7	COM	I/O用電源(GND)
8	READY	可接收RUN輸入
9	MOVE	脈波執行中(馬達運轉中)
10	IM2	選擇程序程式編號
11	IM3	選擇程序程式編號
12	HOME	執行回原點
13	INCH	執行單次吋動位移
14	+24V	I/O用電源(+24V)

⑪ID NO

	1	2	3	4	5	6	7	8
ON	1	1	1	1	1	1	1	1
OFF	0	0	0	0	0	0	0	0
ID	1	2	4	8	16	32	64	128

參數簡介

功能	範圍	內容
FLS	5Hz~100KHz	初速度
FHS	5Hz~400KHz	末速度
FHM	5Hz~100KHz	回原點速度
FSC	FLS+1~FLS-1	SCAN速度(連續運轉)
FIN	5Hz~100KHz	吋動速度
ACC	0.1~2000ms/Kpps	加速度斜率
P(0~9,A~F)	-99999998~+99999998	位置0~15脈波數
FP(0~9,A~F)	FLS~FHS	位置0~15末速度
DL(0~9,A~F)	-00.001~+99.999	位置0~15延時時間
PXDL	0,1	0：延時一樣 / 1：依DL0~DL15設定
OUT	1,2	1：1P / 2：2P
POS	0,1	0：相對增量 / 1：絕對位置
HMMD		回原點方式
HMOF	0~999999	回 HOME 後反向位移脈波數(工作點)
HMDIR		回原點方向
SCAN		0：單行程運轉 / 1：連續運轉
RPT *1	0,1	0：重複當次 / 1：重複 P0~15
RMD		0：TRIG(觸發執行模式) 1：LEVEL(ON/OFF執行模式)
ONGO *2		0：NORUN / 1：RUN
IC	-9999999~+9999999	吋動位移數
GC		運轉(RUN)的位移數

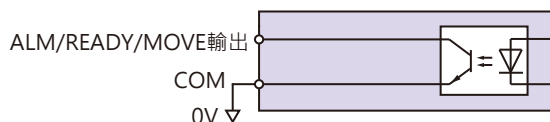
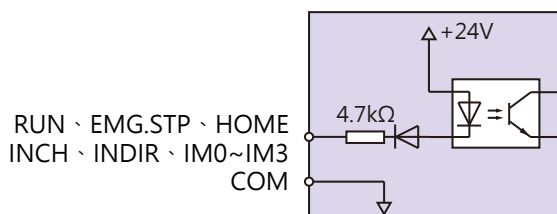
*1 當位置輸入 99999999 時，代表 RPT 到此處。

*2 開機時，如果開關在RUN=ON，是否直接運轉選擇。

使用介面敘述

● 內部輸入回路

信號的狀態並不表示信號的電壓準位，而是表示內部光耦合器的「ON：通電」和「OFF：不通電」



● RUN 輸入 (輸入啟動程序程式的信號)

如果RUN輸入設定為 ON，則執行程序程式。

● EMG.STP 輸入 (輸入外部緊急停止的信號)

如果 STP 輸入設定為 ON，則輸出脈波立即使馬達及程序程式停止。

● HOME 輸入 (輸入啟動回原點程序程式的信號)

如果 HOME 輸入設定為 ON，則執行程序程式。

● INCH 輸入 (輸入啟動吋動程序程式的信號)

如果 INCH 輸入設定為 ON，則執行程序程式。

● INDIR 輸入 (輸入啟動吋動方向程序程式的信號)

如果 INDIR 輸入設定為 ON，則執行程序程式。

● IM0~3 輸入

組合 IM0~IM3 輸入的輸入狀態，選擇使用的程序程式。有關選擇的程序程式，請參閱自動程序輸入說明。

● 內部輸出回路

信號的狀態並不表示信號的電壓準位，而是表示所連接的主控制器內部光耦合器的『ON：通電和『OFF：不通電』狀態。

● ALM 輸出

以下情況下，ALM 輸出變為 OFF。

- ① STP 輸入為 OFF 時
- ② 從驅動器輸入 ALM 信號時
- ③ 控制器發生故障 (警示) 時排除警示的原因，則自動解除 ALM 輸出。

● READY 輸出

可以接收 RUN 輸入時變為 ON。正在執行和編輯程序程式時，READY 輸出變為 OFF。

● MOVE 輸出

輸出脈波時變為 ON。