

# STEP MOTOR DRIVE 2-PHASE 使用說明書

高性能 2 相步進馬達驅動器

1. 產品概要 .....	P 1
2. 產品內容確認 .....	P 1
3. 面板各部名稱及說明 .....	P 2
4. 輸出入訊號規格 .....	P 5
5. 接線圖 .....	P 8
6. 功能設定及電流調整 .....	P 9
7. 規格表 .....	P11
8. 尺寸圖 .....	P12
9. 常用廠牌馬達接線 .....	P13

- 產品之性能、規格或外觀若有變更均以實物為準，不另行通知，敬請見諒。
- 詢問其他產品或在使用上有任何疑問，請不吝來電通知。

使用本產品前，請先熟讀此使用說明書有關產品之規格及安全上之注意事項。  
請妥善保存此說明書，以備隨時查閱。

## 1. 產品概要

SD225 是提供給單極性接線方式之二相步進馬達專用的驅動器。採用 CPLD 及 SMD 元件設計縮小體積品質穩定；獨特的驅動技術及保護功能，可有效提升馬達之速度及扭力表現，其特點如下：

- ◎ 激磁方式：全步進為 2 相激磁，每步 1.8 度。半步進為 1-2 相激磁，每步 0.9 度。
- ◎ 驅動方式：定電流單極性驅動，具有角度精確度較優及低速時力矩較大等優點。
- ◎ 特殊功能：具有 1P/2P 選擇功能、過溫度保護 (AHO)、自動電流調節 (ACD)、外部禁能控制控制 (C.OFF)、自我測試及原點輸出 (ZRO) 等特殊功能。
- ◎ 輸出訊號：具有過溫度輸出及原點輸出，可配合外部線路做自動控制。

## 2. 產品內容確認

以下列出此產品包裝內含之項目以供確認；請於拆封後清點，若有缺項或損壞之部品請即刻與本公司連絡。

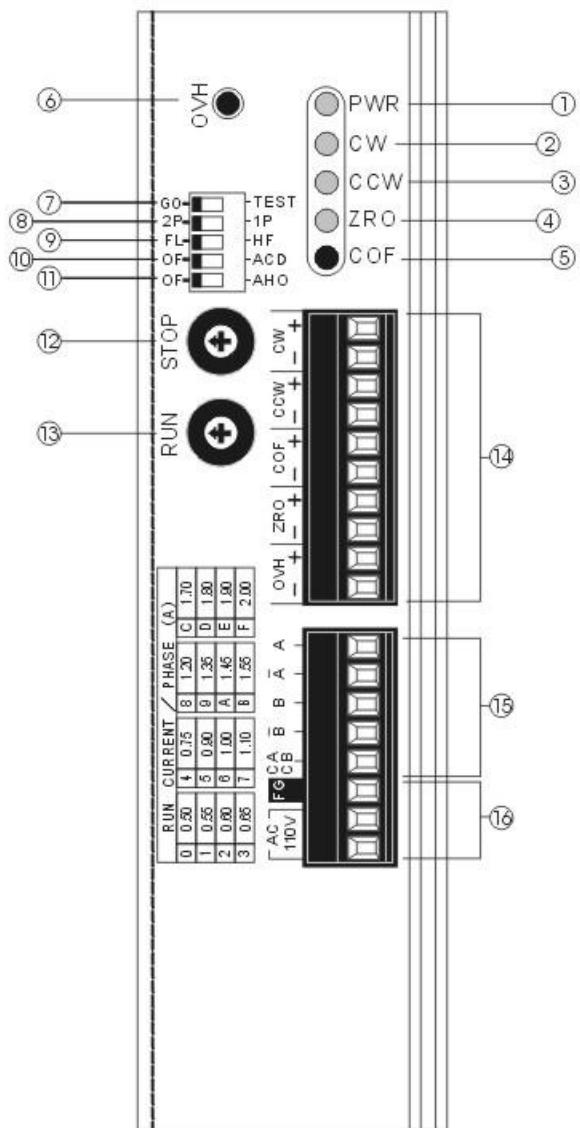
- ◎ 驅動器本體主機 ..... 1台
- ◎ 可移式插槽(已插於主機上)
  - 8 孔 ..... 1個
  - 10孔 ..... 1個
- ◎ 配件
  - L 形固定腳座 ..... 2個
  - 一形固定腳座 ..... 2個
  - 平頭十字M3螺絲 ..... 4個
  - 圓頭十字M3螺絲 ..... 4個
- ◎ 使用說明書(本書) ..... 1本

## 9. 馬達接線例

	A	/A	B	/B	COM	
	A	/AB	/B	C	O	M
TECO	6線	紅	白	藍	黃	2條棕色
	6線	紅	紅白	綠	綠白	黑和白
	8線	紅	黑	綠	黃	4條花色
VEXTA	6線	黑	綠	紅	藍	黃及白

(以上所示僅供參考，若原廠之接線顏色有所異動，請恕不另行通知)

## 3. 面板各部名稱及說明



## 8. 尺寸圖

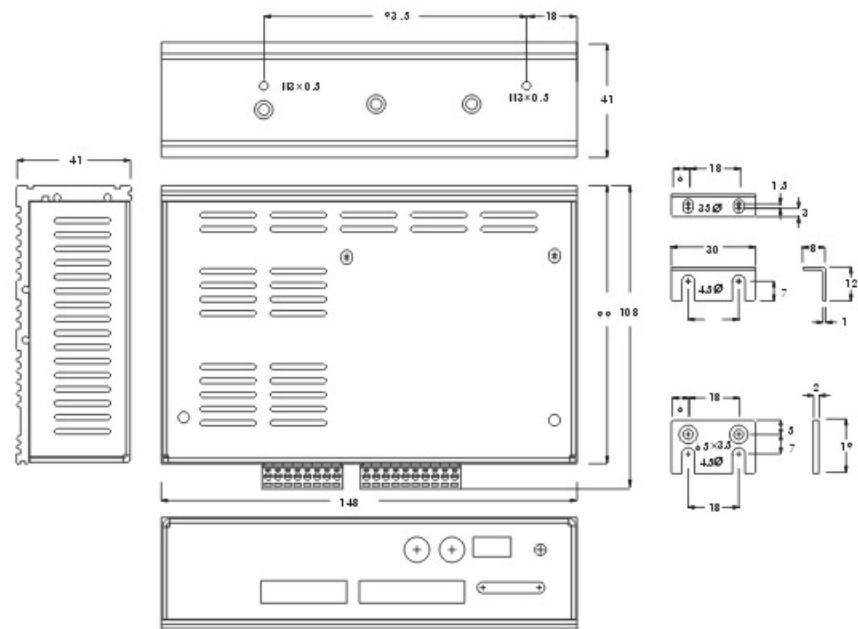
Unit : Inch(mm) 37%縮尺

### 3.1 LED表示

表示	名稱	顏色	摘要說明
① PWR	電源指示燈	綠色	驅動器接受AC110V±15%時此燈亮起。
② CW	正轉指示燈	綠色	驅動器每接收一個脈波訊號時此燈亮一次。
③ CCW	反轉指示燈	綠色	驅動器每接收一個脈波訊號時此燈亮一次。
④ ZRO	原點指示燈	綠色	全步進時每4個脈波此燈亮一次。 半步進時每8個脈波此燈亮一次。
⑤ COF	激磁解除指示燈	紅色	驅動器接收到外部激磁釋放指示訊號時此燈亮起。
⑥ OVH	過熱指示燈	紅色	驅動器機體溫度高於85°C時此燈亮起。

### 3.2 開關設定、旋鈕調整

表示	名稱	出廠設定	摘要說明
⑦ GO/TEST	自我測試開關	GO	正常運轉狀況下開關設定 GO。 自我測試時開關設定 TEST。
⑧ 2P/1P	脈波控制方式選擇開關	2P	若使用 CW 脍波與 CCW 脍波控制馬達運轉方向時設定 2P。 若僅輸入一組脈波 CW，另一訊號控制馬達運轉方向 CCW 時設定 1P。
⑨ FL/HF	步進角度選擇開關	FL	若每一脈波使馬達轉 1.8° 時選用 FL(全步進)。 若每一脈波使馬達轉 0.9° 時選用 HF(半步進)。
⑩ OF/ACD	自動電流下降功能開關	ACD	當馬達靜止時要將驅動電流自動調降時設定 ACD。 若需馬達靜止時仍保持固定驅動電流不下降則設定 OF。
⑪ OF/AHO	過溫度輸出功能開關	AHO	當驅動器機體溫度過熱(>85°C) 時要將馬達停止時設定 AHO。 若選用 OF：則只輸出訊號，馬達不停止。
⑫ RUN	運轉電流調整旋鈕	8	設定當馬達運轉時的驅動電流 16 段。 (0.5~2.0A, 16段設定)
⑬ STOP	停止電流調整旋鈕	8	設定當馬達停止時電流的下降比率。 (20%~80% 16段, 16段設定)



- 1.固定孔為 M3x0.5 mm 之螺絲孔，尺寸如上圖所示。
- 2.如長時間在高電流運轉時，請注意通風及機殼散熱須良好(機殼最好固定在大金屬板上)，以免過熱而時常跳機。
- 3.如兩台以上擺在一起，最好距離在2公分以上，確保散熱效果。
- 4.過度振動之場合，不宜安裝。
- 5.須注意安裝之場所，有無碎物會從機殼之散熱孔掉入內部，而損害本機體。

## 7. 規格表

品名型號	二相步進馬達驅動器 SD225
驅動方式	定電流單極性驅動方式
驅動電流	0.5A/相~2.0A/相
激磁方式	全步進：1.8°/步 半步進：0.9°/步
輸入訊號規格	入力阻抗 220Ω、入力電流 20mA以下 信號電壓H：+4~+5V、L：0~-0.5V
CW脈波入力 (脈波入力)	負緣觸發入力、脈波寬度 5μ Sec 以上 2P 時為正轉脈波入力 1P 時為脈波入力
CCW脈波入力 (方向入力)	負緣觸發入力、脈波寬度 5μ Sec 以上 2P 時為反轉脈波入力 1P 時為方向訊號入力 (OFF→CCW, ON→CW)
激磁解除訊號入力	ON 時，驅動器將釋放對馬達的驅動電流 OFF 時，驅動器將依設定之驅動電流驅動馬達
輸出訊號規格	集極開路 (Open Collector) 外部使用條件 DC24V以下、10mA以下
激磁原點訊號出力	全步進時，每 4 個脈波輸出一個訊號 半步進時，每 8 個脈波輸出一個訊號
過熱訊號出力	機體溫度高於 85°C 時，驅動電流自動關閉 可由功能開關選擇啓動或關閉
雜訊隔離	光耦合器
功能開關設定	脈波入力方式、步進角度選擇、自動電流下降功能選擇 自動過熱訊號輸出選擇
LED燈號	電源入力燈號、脈波入力燈號、激磁解除入力燈號、 激磁原點出力燈號、過熱警告出力燈號
冷卻方式	散熱片散熱
工作溫度	0 ~ 50°C
工作濕度	<85%RH
電源	單相 AC110V±15%, 50/60Hz
尺寸	148(L) x 99(W) x 41(H) Unit: mm
重量	670g

### 3.3 接線端子

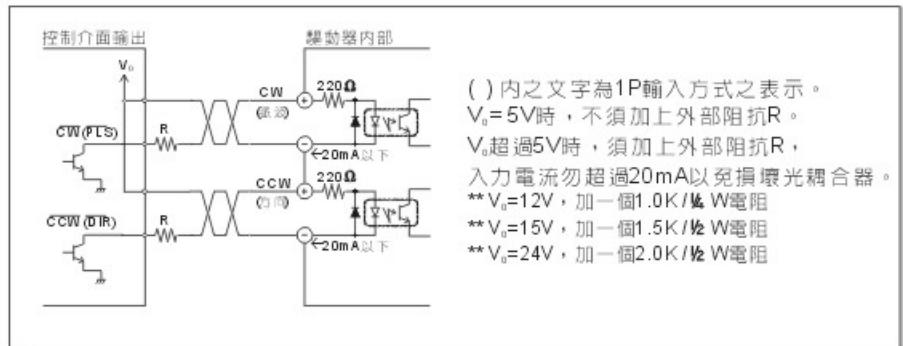
表示	名稱	摘要說明	參照	
⑭	CW+	CW脈波輸入端子／脈波訊號輸入端子	P.5	
	CW-			
	CCW+	CCW脈波輸入端子／回轉方向訊號輸入端子	P.5	
	CCW-			
	COF+	激磁解除訊號輸入端子	P.6	
	COF-			
⑮	ZRO+	激磁原點訊號輸出端子	P.7	
	ZRO-			
⑯	OVH+	機體過溫度輸出端子	P.7	
	OVH-			
	A	馬達接線端子	P.8	
	/A			
	B			
	/B			
	CA - CB			
⑰	FG	接地線端子	P.8	
	AC110V	電源輸入端子		
	AC110V			

## 4. 輸出入訊號規格

### 4.1 輸入訊號

#### 4.1.1 CW/脈波(CW/PLS)訊號、CCW/方向(CCW/DIR)訊號

##### 輸入迴路訊號接線圖例



##### 2P INPUT 時

###### ◎ CW 脈波 INPUT

負緣觸發脈波輸入 CW 時，馬達以順時針方向運轉。

###### ◎ CCW 脈波 INPUT

負緣觸發脈波輸入 CCW 時，馬達以逆時針方向運轉。

##### 1P INPUT 時

###### ◎ 脈波 INPUT

緣觸發脈波輸入 CW 時，馬達運轉方向依方向訊號決定。

###### ◎ 運轉方向 INPUT

當運轉方向訊號輸入 CCW 端時，"L" 則馬達以逆時針方向運轉，"H" 則馬達以順時針方向運轉。

## 6.2 電流調整

#### 6.2.1 馬達運轉時之電流(RUN)

- ◎ 馬達在運轉時之驅動電流值，可由「RUN」之16段微調旋鈕設定。
- ◎ 若驅動器之驅動電流值大於馬達規格之電流值，則馬達會過熱甚至於燒毀。
- ◎ 若驅動器之驅動電流值小於馬達規格之電流值，則馬達在扭力及速度上會較遜色，但是馬達之溫昇及振動噪音會較佳。
- ◎ 驅動器出廠設定於「8」位置，請依照馬達規格之電流值，參考右側表格做適當電流值設定。

「RUN」刻度	運轉電流(A/相)
0	0.50
1	0.55
2	0.60
3	0.65
4	0.75
5	0.90
6	1.00
7	1.10
8	1.20
9	1.35
A	1.45
B	1.55
C	1.70
D	1.80
E	1.90
F	2.00

#### 6.2.2 馬達停止時之電流(STOP)

- ◎ 馬達在停止運轉時之驅動電流值，可由「STOP」之16段微調旋鈕設定。
- ◎ 是否使自動電流下降功能作用，可由功能設定開關之「OF/ACD」設定。
- ◎ 旋鈕可調整下降比率範圍20%~80%。

例：運轉電流設 F = 2.0A

順時針到底(F)，馬達停止時電流為 2.0A，  
調在刻度 8 時，馬達停止電流為 1.06A，  
逆時針到底(0)，馬達停止時電流為 0.3A。

## 6. 功能設定及電流調整

### 6.1.1 自我測試開關



- ◎此開關用於驅動器自我測試。
- ◎此開關若置於「GO」側，表示為一般運轉模式，驅動器接受外部控制。
- ◎此開關若置於「TEST」側，表示為自我測試模式，驅動器自我產生約 2Hz 的脈波驅動馬達。

### 6.1.2 脈波輸入方式



- ◎此開關若置於「2P」側，表示會使用二組脈波輸入：一組為正轉脈波(CW)，另一組為反轉脈波(CCW)。
- ◎此開關若置於「1P」側，表示僅使用一組脈波輸入(CW)，而由 CCW 輸入端之 ON/OFF 控制馬達正反轉方向。

### 6.1.3 步級角度設定



- ◎此開關若置於「FL」側，表示馬達將以全步進方式運轉，意即每步為 1.8°，轉一圈須 200 個脈波。
- ◎此開關若置於「HL」側，表示馬達將以半步進方式運轉，意即每步為 0.9°，轉一圈須 400 個脈波。

### 6.1.4 自動電流下降功能



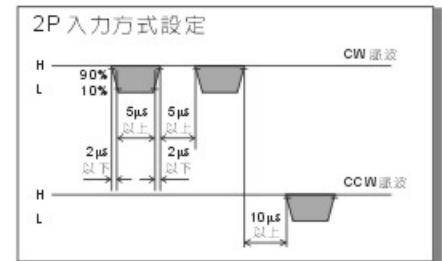
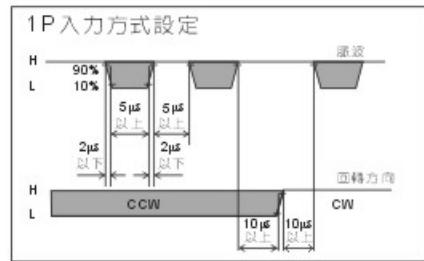
- ◎此開關若置於「ACD」側，表示當馬達停止後約 0.3 秒，驅動器會依所設定之電流下降比率自動降低驅動電流，以免馬達過熱。  
(電流下降比率請參照 P.10 「電流調整」)
- ◎此開關若置於「OF」側，表示當馬達停止時，驅動器仍保持原來之驅動電流，沒有自動下降功能。

### 6.1.5 自動過熱保護輸出



- ◎此開關若置於「AHO」側，表示當驅動器機體溫度超過 85°C 時，除了輸出警告訊號外並自動解除驅動電流(馬達停止)。
- ◎此開關若置於「OF」側，表示當驅動器機體溫度有異常之過溫度現象，僅 OVH LED 點亮並輸出過熱訊號而不會將驅動電流解除(馬達繼續運轉)。

### 脈波波形



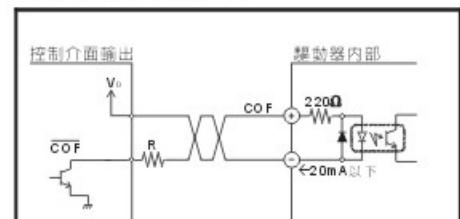
- ◎脈波電壓值，H = 4~10V，L = 0~0.5V。
- ◎脈波寬度5μs以上，H、L變化間隔時間2μs以下。
- ◎採用負緣觸發以避免雜訊干擾，所以當脈波未輸入時須保持在H的狀態。
- ◎正反轉方向變換點與開始脈波須有10μs之應答時間。
- ◎2P輸入方式時，切勿同時輸入CW與CCW脈波，以免誤動作。

### NOTE :

若馬達轉向相反時，可交換A、B兩相之馬達接線。  
或 A→B 且 A→/B，  
如：A→B 且 A→/B，  
或 B→/B 且 A相接線不變。

### 4.1.2 激磁電流解除(COF)訊號

#### 輸入迴路訊號接線圖例



V<sub>o</sub>=5V時，不須加上外部阻抗R。  
V<sub>o</sub>超過5V時，須加上外部阻抗R，  
輸入電流勿超過20mA以免損壞光耦合器。

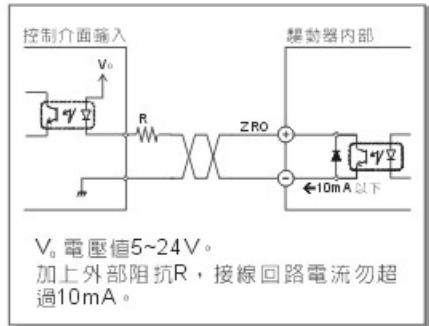
- ◎當 COF 端導通時，將驅動電流釋放，此時馬達處於無扭力之狀態，可輕易用手轉動馬達軸心。
- ◎當 COF 導通，且用外力轉動馬達軸心，在COF 解除後將會有±3.6 °之誤差。

## 5. 接線圖

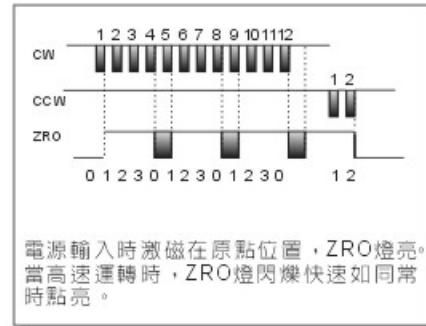
### 4.2 輸出訊號

#### 4.2.1 激磁原點(ZRO)訊號

輸出迴路訊號接線圖例



激磁原點時序圖



◎ 激磁原點每輸出一次，步進馬達軸心將移動7.2°，依此推算：

全步進(1.8°/步)時：每4個脈波輸出一次原點訊號。

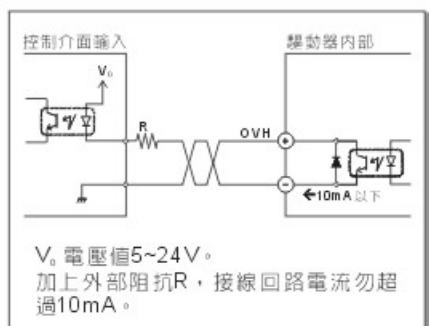
半步進(0.9°/步)時：每8個脈波輸出一次原點訊號。

原點訊號輸出同時，ZRO LED燈號亦同時亮一次。

◎ 使用此激磁原點時，最好與機械原點搭配使用可獲得最佳之原點檢出效果。

#### 4.2.2 過熱輸出(OVH)訊號

輸出迴路訊號接線圖例



- ◎ 過熱訊號為當機體溫度高於85°C時，輸出一警告訊息，OVH LED亦同時亮起警告，以保護驅動器之內部電子零件。
- ◎ 若功能開關OF/AHO設定於AHO時，除了輸出過熱訊號及燈號外，驅動器之激磁電流將立即衰減至零，馬達停止。
- ◎ 運轉中若有過熱警告輸出時，應立即關閉電源，檢討過熱原因，並等機體溫度下降後再重新起動。

