

# TR 系列 簡易型

# 2相步進馬達驅動器 使用說明書

TROY 泰映科技股份有限公司 製造





#### 環境保護的責任

- 本公司致力於環境保護的推動,所使用的包裝材料皆可回收,資源再利用。
- 產品使用一段時間後·需進行新舊汰換時·請您依照廢棄物處理程序·進行資源分類回收處理。 ------有您的參予與關心,讓我們一起保衛綠色的地球-------

※本公司為促進產品性能的提昇,所進行的產品設計修改,將不個別通知,若有需要更詳細的資料,請洽各地營業所。



# 目 錄

1.	產品規格	1
2.	驅動器各部位功能說明	2
3.	電流調整開關使用方法	4
4.	接線圖	5
5.	接線例及使用方法	6
6.	尺寸圖及安裝方法	7

※本產品如有操作上或技術上疑問·歡迎上班時間洽詢本公司**『技術諮詢專線:0800-450-168』**·我們將竭誠為您服務!

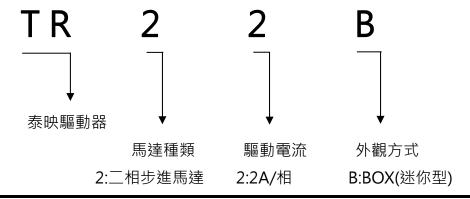


# 1.產品規格

# ●規格

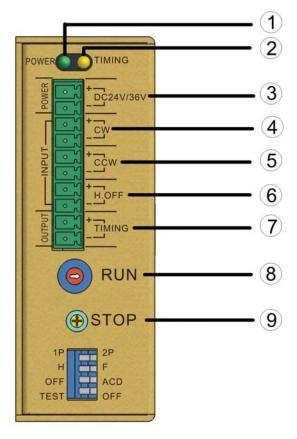
驅動器型號		TR22B				
驅動電流		0.3~ 0.95A/相	0.3~ 1.2A/相	0.3~ 2.0A/相		
	輸入電源	DC 24V ~ 36V	DC 24V ~ 36V	DC 24V ~ 36V		
	捌八电//示	MIN:1.6A 以上	MIN:1.8A 以上	MIN:3.0A 以上		
	激磁方式	全步進(1.8°2 相激磁	兹),半步進 (0.9°1-2	2相激磁)〈可切換〉		
	號輸出入方式	●光耦合器(Photo Coupler)輸入介面				
IE	1 5元 年別 1117777 1276	●開集極電路(Ope	n Collector) 輸出介	`面		
輸	CW 脈波輸入	2pulse 時:正轉輸。	入·1pulse 時:脈波轉	<b>渝入</b>		
入	CCW 脈波輸入	2pulse 時:反轉輸入,1pulse 時:運轉方向輸入				
信	H.OFF 輸入	沙玩館RP in A / U alding Off)				
號	11.011 新沙人	F 輸入 激磁解除輸入(Holding Off)				
輸		激磁相原點時輸出				
出	TIMING 輸出	全步進時每4個脈波輸出一個信號				
信	12111211	半步進時每8個脈波輸出一個信號				
號		, , , , , ,		- 3//0		
	功 能	●自動電流下降(AC	<b>(D)</b> ●自我測試功能	분(TEST)		
	7) NG	●步進角切換 (H/F) ●脈波輸入方式切換(1P/2P)				
	保護功能	●電源逆接保護: 輸入電壓極性接反時自動斷流				
	小受力防	●過電流保護 : 輸入電流超過額定值時自動斷流				
燈號顯示		電源・TIMING				
外形尺寸		90 (L) ×65 (W) ×32 (H)mm				
重量		淨重 177g				
使用環境溫度範圍		0 °C ~ 40 °C				

# ●驅動器品名看法





# 2.驅動器各部位功能說明

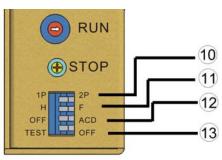


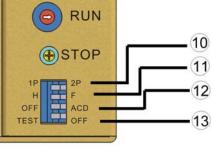
前端面板

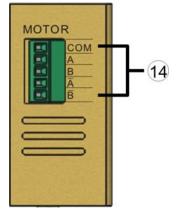
編號	面板簡稱	型態	功能名稱	功能	備註	
1	POWER	LED	電源指示燈	電源輸入時 LED 燈亮		
	TIMING			全步進時 4 個脈波 LED 燈亮一次·		
2		LED	相原點指示燈	半步進時 8 個脈波 LED 燈亮一次·		
				在高速狀態下 LED 燈將持續點亮。		
3	DC34V/36V	I	電源正極輸入(+端)	外部電源正極電壓(V+)接於此端子	DC24V~36V	
5	DC24V/36V	1	電源接地輸入(-端)	外部電源負極電壓(V-)接於此端子	DC24V~36V	
4	CW	I	2pulse:CW 脈波信號輸入	由此端子輸入正轉計時脈波	1.0 0 5 1/	
4			1pulse:脈波輸入	由此端子輸入計時脈波	L:0~0.5V	
5	CCW I	CCM	т	2pulse:CCW 脈波信號輸入	由此端子輸入逆轉計時脈波	H:4∼5V ·輸入阻抗:220Ω
		1	1	1pulse:運轉方向控制	"L" 準位正轉 · "H" 準位逆轉	輸入電流:20mA
6	H.OFF	н Огг	H.OFF I 保	<b>伊</b> 杜 力 級 I 於	輸入(L)電位解除保持力·使馬達不激磁·	以下 以下
6			保持力解除	能用手輕易轉動軸心	M I	
7	TIMING	TINAINIC	IMING O 激磁相原點輸出	全步進時 4 個脈波輸出一訊號 半步	DC24V 以下	
		O	放牧作派 制 山	進時8個脈波輸出一訊號	10mA以下	
8	RUN	SW	運轉電流調整	調整馬達運轉時之電流	出廠設定值:1.32A	
9	STOP	VR	停止電流調整	調整馬達停止時電流下降率	出廠設定值:50%	

※型態的表示:LED $\rightarrow$ LED 燈,SW $\rightarrow$ 開關,VR $\rightarrow$ 可調電阻器,I $\rightarrow$ 輸入接點,O $\rightarrow$ 輸出接點。







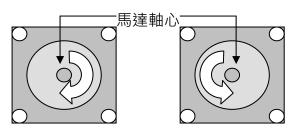


前端面板

左側面板

編號	面板簡稱	型態	功能名稱	開關	功 能	備註	
10	1P/2P	SW	脈波輸入方式	1P 側	以 1pulse 方式輸入。	出廠設定值:2P	
10		1P/2P   5VV		2P 側	以 2pulse 方式輸入。	山順故及旧.27	
	11/5		W 步進角切換	1.1./01	以半步進方式運轉,0.9°/step,		
11		C/V/		H側	400pulse 轉 1 圈。	出廠設定值:F(全步進)	
1	H/F	344		F /DII	以全步進方式運轉,1.8°/step,	山顺政及但,「(土少姓)	
				F側	200pulse 轉 1 圈。		
	? OFF/ACD			I OFF 側 I	輸入脈波停止後・馬達電流維持在		
					運轉時之電流值。	出廠設定值:使用 ACD	
12		OFF/ACD S'	FF/ACD SW	SW 自動電流下降		輸入脈波停止後約 0.1 秒,馬達電	★建議使用 ACD · 避免步
				ACD 側	流會自動下降・以降低馬達溫昇・	進馬達及驅動器溫昇。	
					下降率由 STOP 之 VR 設定。		
				TEST 側	驅動器本身以約 2PPS 的速度作		
13	TEST/OFF	EST/OFF SW 自我測試開關	ILOI KU	CW 運轉。	出廠設定值:OFF(關閉)		
				OFF 側 I	即停止自我測試功能·正常運轉時	·山柳x xx /E ·O i i (阿 /J)	
					請設定於 OFF 側。		
14	MOTOR	0	馬達接線		用於連接步進馬達至驅動器		

※型態的表示:LED→LED 燈·SW→開關·VR→可調電阻器·I→輸入接點·O→輸出接點。



CW(正轉)

CCW(逆轉)

圖為馬達軸心面面向自己看正逆轉



# 3.電流調整開關使用方法

#### (一)馬達運轉電流設定

- a. 馬達運轉電流調整「RUN」開關 調整範圍 0.3A/相~2A/相
- b. 出廠時電流刻度調在「A」刻度 定格電流為 1.32A/相·約額定電流之 65%

「RUN」開關刻度 ←→ 電流對照表

刻度	運轉電流 (A/相)	刻度	運轉電流 (A/相)	
0	0.30	8	1.07	
1	0.30	9	1.19	
2	0.36	А	1.32	
3	0.47	В	1.45	
4	0.59	С	1.59	
5	0.70	D	1.73	
6	0.82	Е	1.87	
7	0.94	F	2.00	

#### (二)馬達停止電流設定

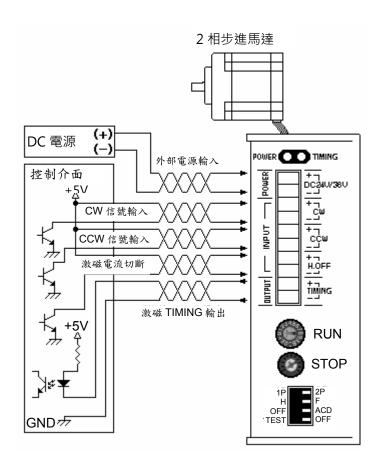
馬達停止時電流,調整「STOP」VR 之刻度(0~10),即可改變停止時電流的下降率,下降率從 10%至65%。

「STOP」VR 刻度 → 電流對照表

刻度	電流下降率(%)
1	10
2	10
3	20
4	30
5	40
6	48
7	52
8	58
9	60
10	64
11	65

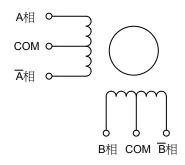


## 4.接線圖



#### 2 相馬達內部結線圖

#### 馬達結線對照表



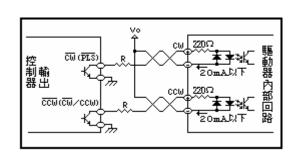
	泰映 TROY	山洋電氣 SANYO DENKI		多摩川 IAGAWA TS3103N4 0	東方馬達 ORIENTAL
Α	黑	橙	黑	紅	黑
COM	黃	白	黃	黑	黃
/A	綠	藍	綠	紅/白	綠
В	紅	紅	紅	綠	紅
COM	COM 白 黑		白	白	白
/B	藍	黄	藍	綠/白	藍

※SANYO 103-8□□系列之不同規格另有不同的結線方式,請洽詢技術諮詢專線 0800-450-168



## 5.接線例及使用方法

#### (一)CW.CCW 脈波輸入



#### ★請注意

外接電源電壓		外部串接電阻
\	VO	R
Į	5 V	不需外接電阻
1.	2 V	390Ω1/4W
24	4 V	1KΩ1/2W
3	6 V	1.8KΩ1W

#### (1) 2pulse 輸入方式

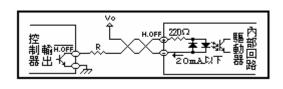
輸入採用負緣觸發輸入,無脈波信號輸入時,維持 "H" 準位,輸入脈波加在 CW 端 1 個脈波時馬達產生正轉 1 step,加在 CCW 端,1 個脈波時馬達產生逆轉 1 step。

#### (2)1pulse 輸入方式

輸入採用負緣觸發輸入,無脈波信號輸入時,維持 "H" 準位,脈波信號加在 CW 端,運轉方向信號則加在 CCW 端,當 "L" 準位時正轉, "H" 準位時逆轉 。

- (3)脈波電壓範圍 · "H" 準位為 4~5V · "L" 準位為 0~0.5V。
- (4)脈波波幅寬度 5μsec 以上,上昇、下降時間 2μsec 以下。

#### (二)H.OFF 輸入

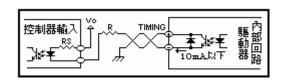


當控制信號 H.OFF 為 "L" 準位時,馬達電流停止,即馬達之保持力解除

#### ★請注意

外接電源電壓 Vo	外部串接電阻 R
5 V	不需外接電阻
12V	390Ω1/4W
24V	1KΩ1/2W
36V	1.8KΩ1W

#### (三)TIMING 輸出



#### ★請注意

請加適當之外部電阻(R)·

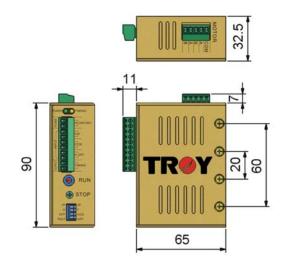
使回路電流在10mA以下。

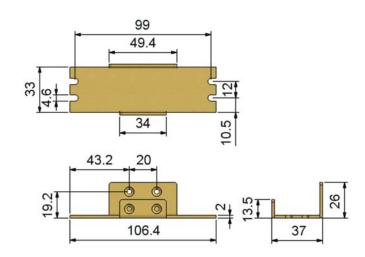
$$R = \frac{Vo}{10mA} - RS$$

此信號是在電源剛加上時產生的,亦即激磁時之原始狀態,又稱激磁相原點,在全步進時(1.8°/step),每4個脈波 TIMING 燈亮一次,在半步進(0.9°/step)時,每8個脈波 TIMING 燈亮一次,同時送出 TIMING 信號,在高速狀態下,TIMING 燈將持續點亮, TIMING 輸出時,電晶體呈現導通狀態。



## 6.尺寸圖及安裝方法



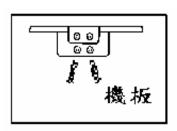


驅動器尺寸圖

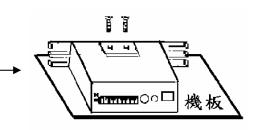
固定座尺寸圖

#### ●驅動器固定方式說明

一 水平放置方式(一)

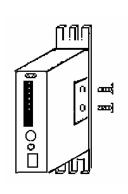


〈步驟1〉 先將固定座用兩 根螺絲鎖在機板 上。



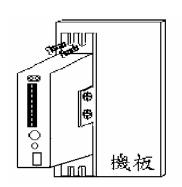
<步驟2> 將驅動器水平放置 到固定座凹槽內用 兩根螺絲固定住。

# 二 垂直放置 方式(一)



# <步驟1> 先卸下驅動器上的 一根螺絲,再將驅動器垂直放置到固

定座凹槽內,鎖上 兩根螺絲。



### 〈步驟2〉

將固定座用兩根螺 絲鎖在機板上方·兩 根螺絲鎖在機板下 方。



\* 為響應環保,減少紙張浪費,維護地球資源,歡迎至本公司網站上直接下載本說明書。

網址:http://www.sunholy.com.tw。

要求絕對的專業是不變的堅持 重視每一處細節是堅守的信念 引進最先進儀器是突破的創舉 精雕高品質商品是我們的驕傲 我們深信厚利銷售的每件產品都經得起考驗

# 因為我們真的很用心

#### 厚利完整的服務體系

在客戶服務體系方面,我們提供:

◆『0800-450-168 技術諮詢專線服務』

♥『定期寄送馬達電子報服務』

�『馬達選用、計算服務 』

◆『專業人員到訪服務』

- ◆『到廠舉辦馬達技術研討會服務』
- ◆『提供客戶馬達使用方面的 TOTAL SOLUTION 及售後服務』

歡迎客戶多加利用!



# H LY 厚利貿易股份有限公司 專業代理

技術諮詢專線:0800-450-168

台北總公司 TEL: (02)2516-6060 FAX: (02)2508-0323

中壢分公司 TEL: (03)435-2330 FAX: (03)435-4106

台中分公司 TEL: (04)2355-0318 FAX: (04)2355-0319

高雄分公司 TEL: (07)342-5099 FAX: (07)342-0019

http://www.sunholy.com.tw

E-mail: sales@sunholy.com.tw