



■步進馬達用

■控制器單體價格

型式	NT\$基準單價			NT\$折扣單價
	1 pcs	2~3 pcs	4~5 pcs	
EXRS-P1				

●超過表中最大數量時交期另估。

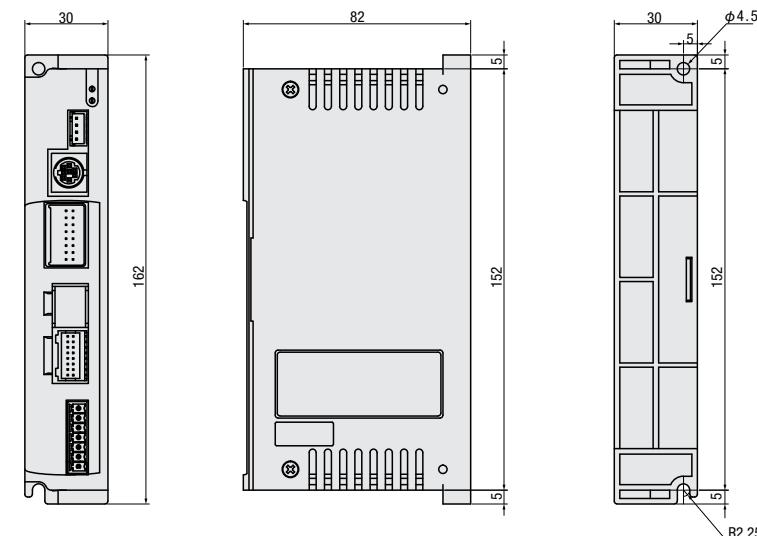
型式
EXRS-P1WEB
WOS

■控制對象自動裝置

RS 1/2/3
RS 1C/2C/3C
RSD 1/2/3
RSDG 1/2/3

! 注意

- 外部電源DC24V需客戶自行準備。
- 業務上使用時,需建構緊急停止回路。
- 在手持終端設備(EXRS-H1/EXRS-HD1)上無法操作此控制器。



■脈衝流輸入驅動器的5個特徵

1. 承襲高信賴的向量控制方式

採用和備受好評的MISUMI RS單軸自動裝置定位器・控制器同樣的閉路・向量控制方式。因此在脈衝列輸入控制方面保持優越的控制性能,並和本公司的定位器・控制器一樣能抑制在高速段的扭矩降低問題。

2. 解角型旋轉角度感應器的回饋

解決步進馬達失步現象不可或缺的高精密度旋轉角度感應器資訊,其回饋方式和本公司的定位器・控制器是相同的。每轉20480脈衝的高解析度解角能達到更高精密度的定位。

3. 脈衝流輸入方式可對應開放式集電器與線型驅動器兩種類型

配合上位控制器規格,只要進行單純的配線變更及控制器內部的參數設定,就可以切換脈衝流指令輸入方式。用開放式集電器方式,可對應DC5V~24V的大範圍輸入電壓。

4. 可經由RS-Manager進行數值編輯・本體操作

單軸自動裝置操作中所必要的各種參數設定、即時追蹤功能、設定條件的備份檔案輸出等,可經由簡易控制不可或缺的支援軟體「RS-Manager」進行與定位器・控制器相同的編輯與操作。

●EXRS-P1無法使用手持終端設備「EXRS-H1」及「EXRS-HD1」。

5. 既有的RS自動裝置系列可利用脈衝流輸入進行操作

現在所使用搭載步進馬達的單軸自動裝置也可以利用脈衝流控制控制器進行操作,不必重新購買單軸自動裝置。即使上位控制為脈衝流輸入,只要變更控制器就可再使用現有的單軸自動裝置。

■輸出入訊號表

種類	訊號名稱	開放式集電器	線型驅動器	內容
輸入	OPC	開放式集電器用電源輸入	(禁止連接)	開放式集電器用電源輸入專用(DC5~24V±10%)
	PULS1	(禁止連接)	指令脈衝輸入(+)	於脈衝流指令的輸入端子可從參數選擇3種類的指令型態。
	DIR1	(禁止連接)	指令方向輸入(+)	• A相/B相輸入
	PULS2	指令脈衝輸入	指令脈衝輸入(-)	• 脈衝流/符號輸入
	DIR2	指令方向輸入	指令方向輸入(-)	• CW/CCW輸入
	ORG	原點回歸		於ON訊號時開始原點回歸。於OFF訊號停止。
	RESET	重置		警示重置
	SERVO	伺服ON		ON訊號時供給馬達電源。OFF訊號時停止電源供給。
	ORG-S	原點回歸完成狀態		原點回歸完成時輸出ON訊號
	IN-POS	定位完成		偏差計數的累積脈衝於指定值的範圍內時,輸出ON訊號
輸出	/ALM	警示		正常時輸出ON訊號。警示發生時輸出OFF訊號
	SRV-S	伺服狀態		馬達電源供給時輸出ON訊號
	-COM			

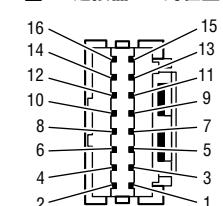
1. 使用開放式集電器時,請勿連接訊號線於PULS1與DIR1。此為錯誤操作與驅動器的損壞原因。

2. 使用線型驅動器時,請勿連接訊號線於OPC。此為錯誤操作與驅動器的損壞原因。

■I/O訊號表

PIN編號	訊號名稱	意義內容
1	+COM	I/O電源輸入 (DC24V±10%)
2	OPC	開放式集電器用電源輸入
3	PULS1	指令脈衝輸入1
4	PULS2	指令脈衝輸入2
5	DIR1	指令方向輸入1
6	DIR2	指令方向輸入2
7	ORG	原點回歸
8	NC	使用禁止
9	RESET	重置
10	SERVO	伺服ON
11	ORG-S	原點回歸完成狀態
12	IN-POS	定位完成
13	/ALM	警示
14	SRV-S	伺服狀態
15	-COM	I/O 電源輸入 (0V)
16	FG	接地

■I/O連接器 Pin 的位置

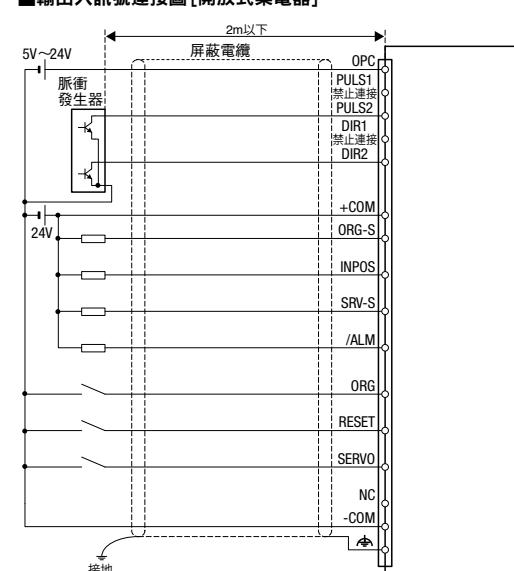


■其他基本規格

保護機能

位置檢測錯誤、溫度異常、過負荷、過電壓、低電壓、位置偏差過大、控制電壓降低、過電流、馬達電流異常、CPU異常、馬達斷線斷線、指令速度超過、脈衝頻率超過

■輸出入訊號連接圖 [開放式集電器]



■輸出入訊號連接圖 [線型驅動器]

