



# MEAT 馬達規格 / 外觀尺寸

滑台電動缸—皮帶驅動 (附馬達)

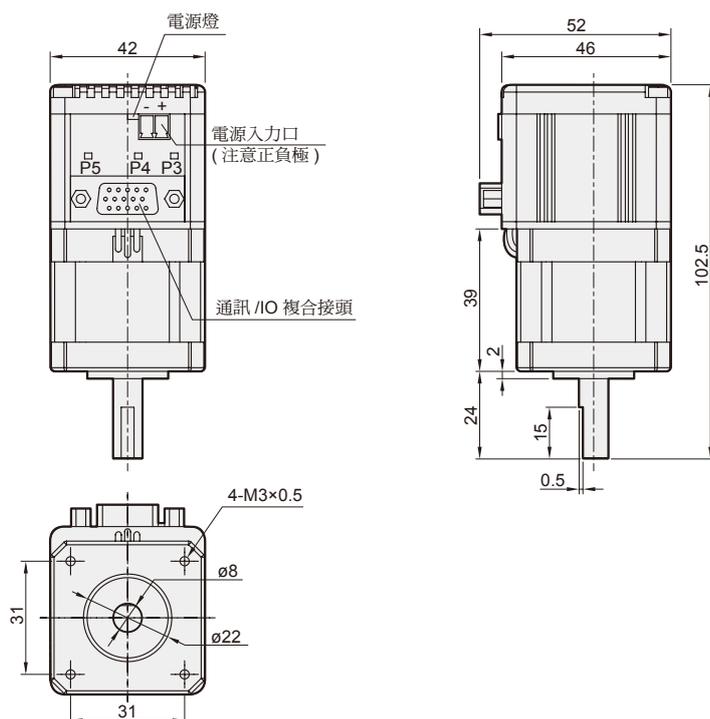


## 馬達規格

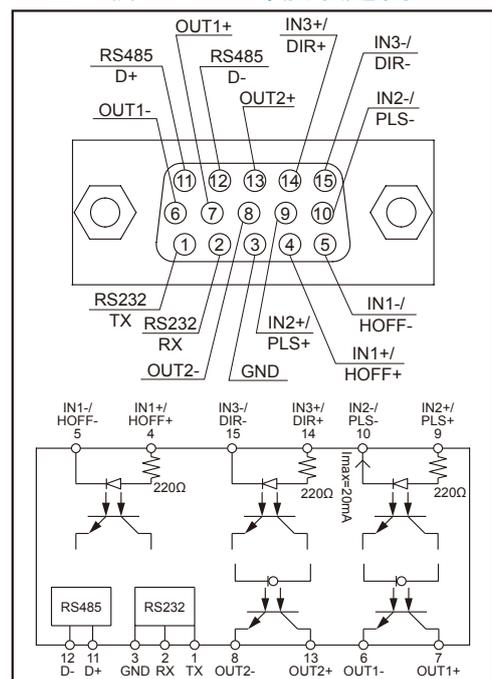
類型	伺服型三相步進馬達	
電源	DC 24V	
額定電流 / 瞬間最大電流	4A / 6A	
額定扭矩	0.25 N.m	
冷卻方式	自然冷卻	
編碼器解析度	增量型 10000 解析 / 每轉	
操控方法	位置、終端機控置、Modbus 通訊控制	
位置控置	最大輸入脈波頻率	差動傳輸方式：500K PPS 以下；開集極傳輸方式：200K PPS
	脈波指令模式	CW/CCW、Pulse/DIR
	指令平滑方式	緩衝、梯形曲線加減速
	電子齒輪比	電子齒輪比 (A/B) > 1/9999, A/B < 9999
終端控制機	定位完成判斷	0 ~ 999 Pulse
	內部運轉指令	由 Windows 終端機下運動指令
程式編輯控制	程式教導輸入點，由程式設定外部輸入開關定位	
通訊介面	RS232(for Windows 終端機) / RS485 / Modbus	
JOG 機能	手動運轉 (依參數所設定的速度運轉)	
剎車連續機能	根據伺服 ON/OFF 狀態，輸出 Z 軸剎車控制訊號	
異常驅動禁止機能	伺服停止、正反轉驅動禁止	
保護機能	過電流、過電壓、過溫度、編碼器異常、低電壓、輸入脈波頻率超限、追隨異常檢出	
輸入訊號	伺服 ON/OFF、原點訊號、脈波控制訊號	
輸出訊號	伺服備妥 (Z 軸剎車控制訊號)、定位完成、驅動器異常輸出 (參數設定)	

\* 馬達安裝環境：無水氣、油性灰塵、無腐蝕、易燃性流體之場所；無漂浮性塵埃及金屬微粒之場所；堅固無振動、無電磁雜訊干擾、無高熱裝置之場所。

## 外觀尺寸



## D 型 3 排 15PIN 母接頭定義



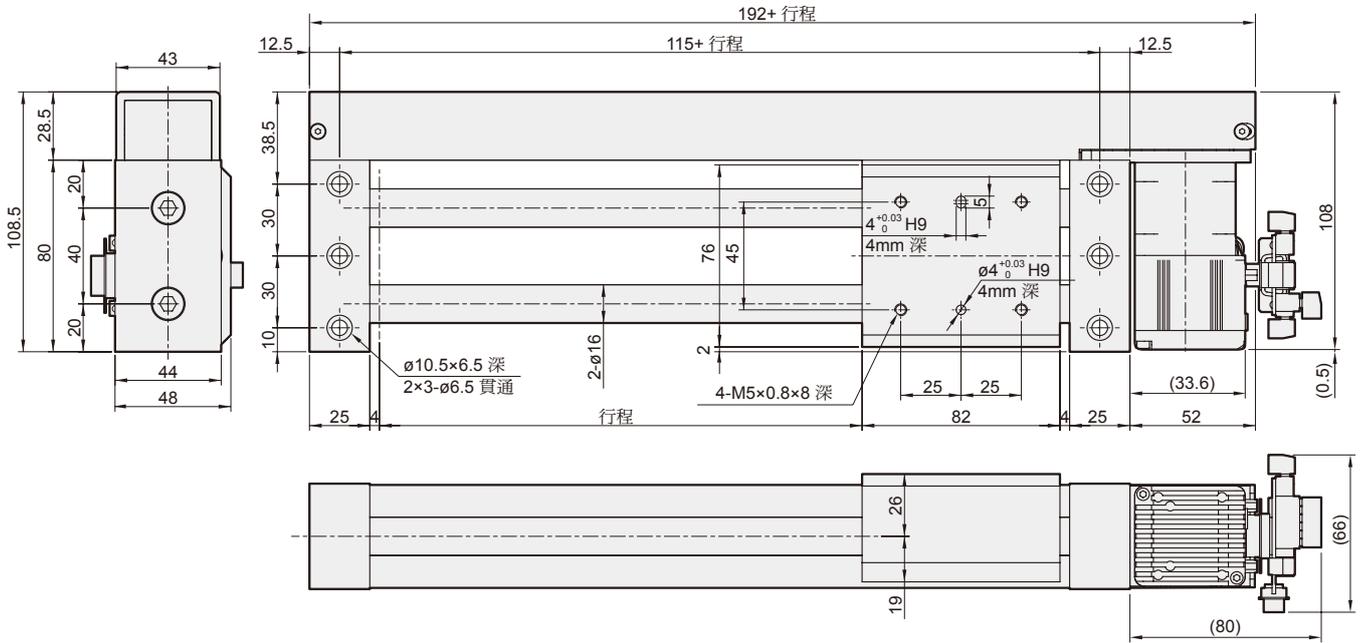
\* 輸入口串聯電阻為 220Ω，如高於 5V 輸入，請另外加串電阻。(一般 12V 串 680Ω，24V 串 2KΩ)

# MEAT 外觀尺寸

滑台電動缸—皮帶驅動 (附馬達)

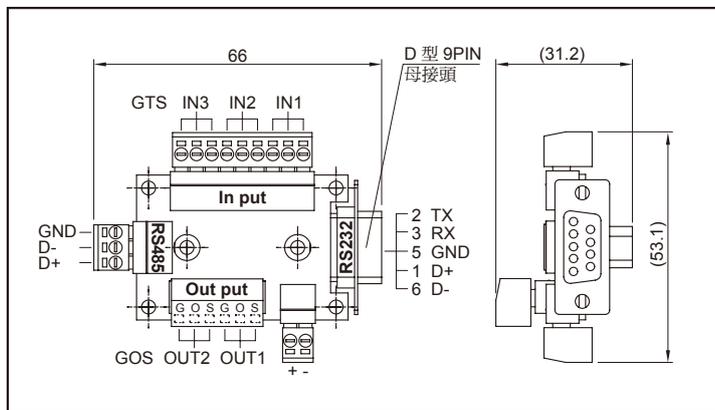


## 外觀尺寸 (含擴充 I/O 板)



## 擴充 I/O 板

## 訂購代號



EAT - 1

擴充 I/O 板

\* 控制模式時，所有的 In/out put 皆無定義功能，需由程式編輯。(I/O 板需另購)

## I/O 板輸入輸出線路圖

