

SJ-2H090MS 二相混合式步进电机细分驱动器



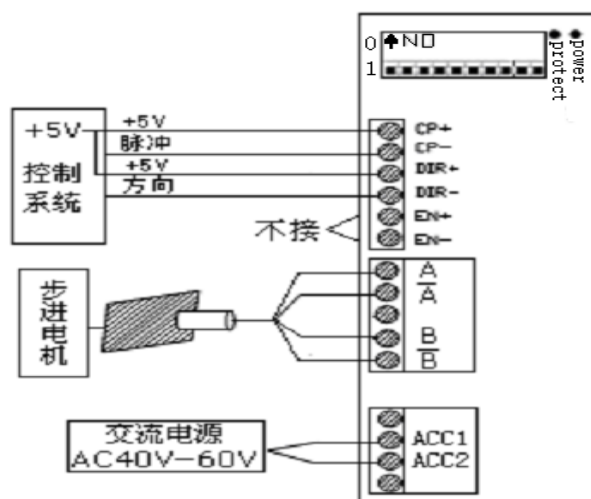
概述

SJ-2H090MS驱动器驱动二相混合式步进电机，该驱动器采用原装进口模块，实现高频斩波，恒流驱动，具有很强的抗干扰性、高频性能好、起动频率高、控制信号与内部信号实现光电隔离、电流可选、结构简单、运行平稳、可靠性好、噪声小，带动 5.0A以下所有的 57BYG、85BYG系列电机二相混合式步进电机。

自投放市场以来，深受用户欢迎，特别是在舞台灯光、自动化、仪表、POS 机、雕刻机、票据打印机、工业标记打印机、半导体扩散炉、包装机械等领域得到广泛应用。

SJ-2H090MS 驱动器特点

- 1.0 供电电源交流(40V-60V)/3A 或直流<80V/3A。
- 1.1 每相最大驱动器电流为 5.0 安培，且电流八档可调。
- 1.2 采用无过流专利技术。
- 1.3 采用国外进口电力电子元器件。
- 1.4 单、双脉冲可选。
- 1.5 细分数可选(1/2, 1/4, 1/8, 1/16, 1/32, 1/5, 1/10, 1/20, 1/40, 1/3, 1/6, 1/12)。
- 1.6 所有输入信号都经过光电隔离。
- 1.7 电机的相电流为正弦波。



技术规格

- 1.1 供电电源：交流(40V-60V)/3A 或直流<80V/3A。
- 1.2 驱动器适配电机:57BYG、85BYG 系列。
- 1.3 驱动电流：根据不同电机，调节驱动器使输出电流与电机相匹配，如果电机能够拖动负载可以调节小于电机额定电流，但不能调节大于电机额定电流。
- 1.4 驱动方法：细分斩波

细分数及相电流设定:

本驱动器是用驱动器上的拨盘开关来设定细分数及相电流的，根据面板的标注设定即可；请您在控制器频率允许的情况下，尽量选用高细分数；具体设置方法请参考下表：

拨盘设置：

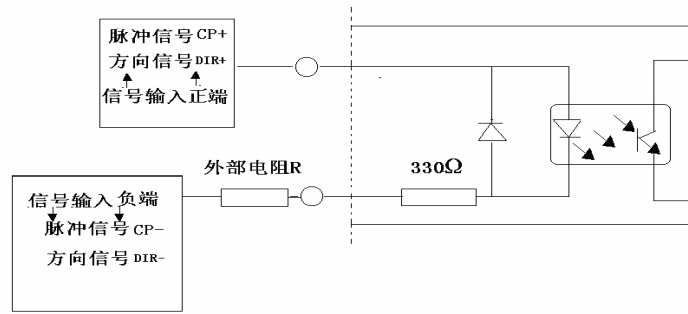
拨盘开关设定 ON=0, OFF=1		
细分数设定(位 1、2、3、4)以步距角 1.8° 电机为例		
位 1234	细分数	步距角
0000	2	0.9°
0001	4	0.45°
0010	8	0.225°
0011	16	0.1125°
0100	32	0.05625°
0101	5	0.36°
0110	10	0.18°
0111	20	0.09°
1000	40	0.045°
1001	3	0.6°
1010	6	0.3°
其他	12	0.15°
位 6, 7 请保持在 OFF (1) 位置!		

位 5=ON (0), CP/DIR 脉冲/方向模式			
位 5=OFF (1), CW/CCW 正向脉冲/反向脉冲模式			
电机相电流设定(位 8, 9, 10)			
位 8 9 10	电流	位 6 7 8	电流
0 0 0	1.5A	100	2.0A
0 0 1	2.5A	101	3.0A
0 1 0	3.5A	110	4.0A
0 1 1	4.5A	111	5.0A

控制信号输入

- ◆ 驱动器的输入信号共有三路，它们是：步进脉冲信号CP、方向电平信号DIR、脱机信号FREE。它们在驱动器内部分别通过330 欧的限流电阻接入光耦 的负输入端，且电路形式完全相同，见下图。CP+、DIR+、EN+ 端子为三路信号的正端（三路光耦的正输入端）**共阳接法把CP+、DIR+、EN+接外部系统的VCC，如果VCC 是+5V 则可直接接入；如果 VCC 不是+5V 则须在负端外部另加限流电阻R，** 保证给驱动器内部光耦提供8-15mA 的驱动电流。
- ◆ EN+、EN-一般不接，若接此信号电机没有电流将不工作。

参见下图：



如果输入电压超过5V，串接外部电阻R 限流。

输入信号电压	外部电阻 (R) 阻值
直流5V	不加外部电阻
直流12V	680 欧姆
直流24V	1.8k

1.1 步进脉冲信号 CP-

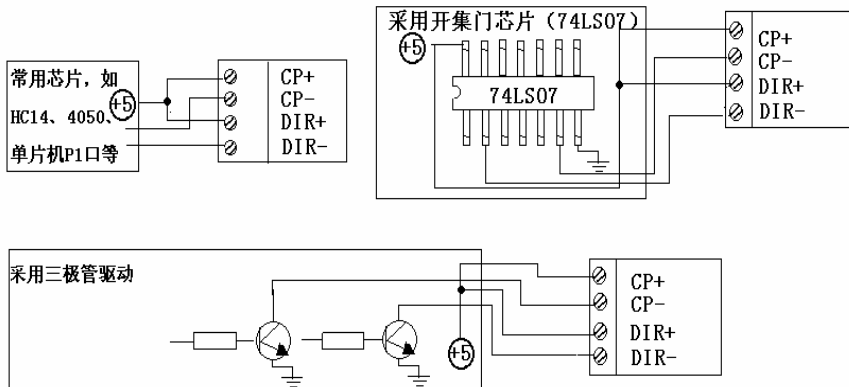
步进脉冲信号 CP 用于控制步进电机的位置和速度，也就是说：驱动器每接受一个 CP 脉冲就驱动步进电机旋转一个步距角(细分时为一个细分步距角)，CP 脉冲的频率改变则同时使步进电机的转速改变，控制 CP 脉冲的个数，则可以使步进电机精确定位。这样就可以很方便的达到步进电机调速和定位的目的。本驱动器的 CP 信号为低电平有效，要求 CP 信号的驱动电流为 8-15mA，对 CP 的脉冲宽度也有一定的要求，一般不小于 5 μ S。

1.2 方向电平信号 DIR-

方向电平信号 DIR 用于控制步进电机的旋转方向。此端为高电平时，电机一个转向；此端为低电平时，电机为另一个转向。电机换向必须在电机停止后再进行，并且换向信号一定要在前一个方向的最后一个 CP 脉冲结束后以及下一个方向的第一个 CP 脉冲前发出。

1.3 输入信号驱动电路设计指南

有的用户提出我的控制系统驱动不了驱动器，这主要是驱动电流不够或极性不对，常用的正确驱动电路见下图。



电源说明

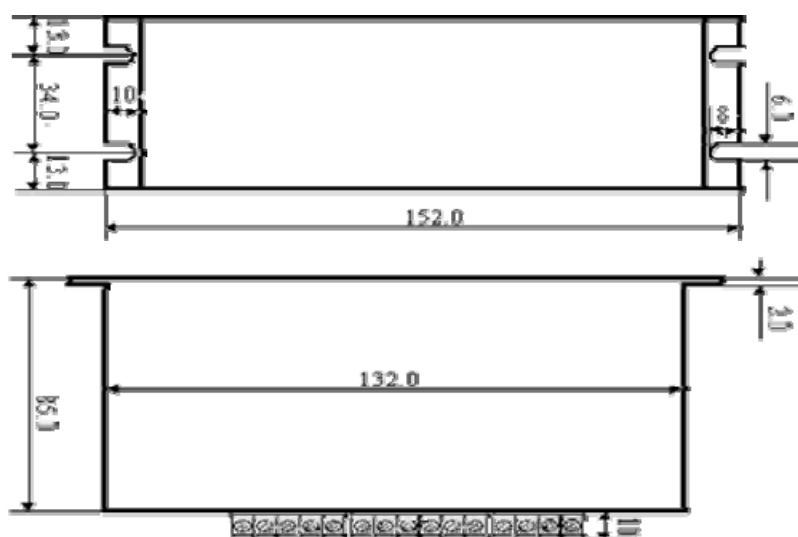
SJ-2H090MS 型驱动器需要外部提供一组交流电源,电源电压范围为 AC40-60V/3A 或 DC<80V/3A; 电源电流值根据电机相电流确定,一般选择为不小于电机相电流(相同也行)。对于 57 型电机(如 57BYGH2810、57BYGH1810),选用 AC40V;对于 85 型电机(如 85BYGH250B-2、85BYGH250C-2),选择为 AC50V-60V 之间,如果电机转速较低,可以选择为较低的电源电压;如果电机转速较高,可以选择为较高的电源电压。

本公司可以配套电源,欢迎选购。

指示灯说明

驱动器有二个指示灯:电源指示灯(绿色)、保护指示灯(红色),驱动器加电后电源指示灯亮;如果驱动器发生保护动作,则保护指示灯亮(驱动器内部设有过流、过温等保护电路)。

外形尺寸:请参照下图



常见问题解答:

1.1 步进电机的运行方向和我要求的相反,怎样调整?

可以改变控制系统的方向信号,也可以通过调整电机的接线来改变方向,具体如下:

对二相四线的电机,只需将其中一相的电机线交换接入驱动器即可,例如:把 A+和 A-交换。

1.2 电机是二相四相六根和八根线的,而驱动器只要求接四根线,该怎样使用?

四相混合式电机也称二相混合式电机,只是四相电机的绕组引出线有多种接法,对于二相四根线电机,可以直接与驱动器相连对于四相六根线电机,中间抽头的二根线悬空不接,其它四根线和驱动器相连,对于四相八根线电机,通常把绕组两两并联后与驱动器相连。

1.3 细分后电机的步距角如何计算?

对于两相和四相电机,细分后的步距角等于电机的整步步距角除以细分数,例如细分数设定为 2 驱动 1.8 度电机,其细分步距角为 $1.8/2=0.9$ 度;如细分数设定为 8,驱动 1.8 度电机,其细分步距角为 $1.8/8=0.225$ 度。

1.4 电机的噪音特别大;而且没有力,电机本身在振动?

如遇到这种情况时,是因为步进电机工作在振荡区,一般改变输入信号频率 CP 就可以解决此问题。

常州双杰电子有限公司

1.5 电机在低速运行时正常，当是频率略高一点就出现堵转现象？

遇到这种情况多是因为加在驱动器的电源电压不够高引起的；把输入电压加高一些，就可以解决此问题，注意但不能高于驱动器电源端标注的最高电压；否则会引起驱动器烧毁。

特例是：步进电机的运行速度不超过突跳频率，这时将不存在升降速问题。

1.6 驱动器通电以后，电机在抖动；不能运转？

遇到这种情况时，首先检查电机的绕组与驱动器连接有没有接错；如没有接错再检查输入频率 CP 是否太高；可以参照 1.7。电机升降速设计简介解决此问题；如不能解决可能因为驱动器烧毁，请与本公司联系！

1.7 升降速设计简介：

步进电机速度控制是靠输入的脉冲信号的变化来改变的，从理论上说，只需给驱动器脉冲信号即可，每给驱动器一个脉冲（CP），步进电机就旋转一个步距角（细分时为一个细分步距角）但是实际上，如果脉冲 CP 信号变化太快，步进电机由于惯性将跟随不上电信号的变化，这时会产生堵转和丢步现象，所以步进电机在启动时，必须有升速过程，在停止时必须有降速过程。一般来说升速和降速规律相同，以下为升速为例介绍：

升速过程由突跳频率加升速曲线组成（降速过程反之）。突跳频率是指步进电机在静止状态时突然施加的脉冲启动频率，此频率不可太大，否则也会产生堵转和丢步。升降速曲线一般为指数曲线或经过修调的指数曲线，当然也可采用直线或正弦曲线等。用户需根据自己的负载选择合适的突跳频率和升降速曲线，找到一条理想的曲线并不容易，一般需要多次‘试机’才行。指数曲线在实际软件编程中比较麻烦，一般事先算好时间常数存贮在计算机存储器内，工作过程中直接选取。步进电机的升降速设计为控制软件的主要工作量，其设计水平将直接影响电机运行的平稳性、升降速快慢、电机运行声音、最高速度、定位度（本公司产品在正确使用条件下，将保证其精度为 100%）。

单位名称：常州双杰电子有限公司

地址：江苏省常州市戚墅堰区芳渚村 360 号

开户行：中行戚墅堰支行

帐号：402050830111938218091001

税号：320400718642125

电话：0519-88352577 88359735

传真：0519-88352858

Http: //www.czshuangjie.com