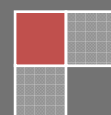
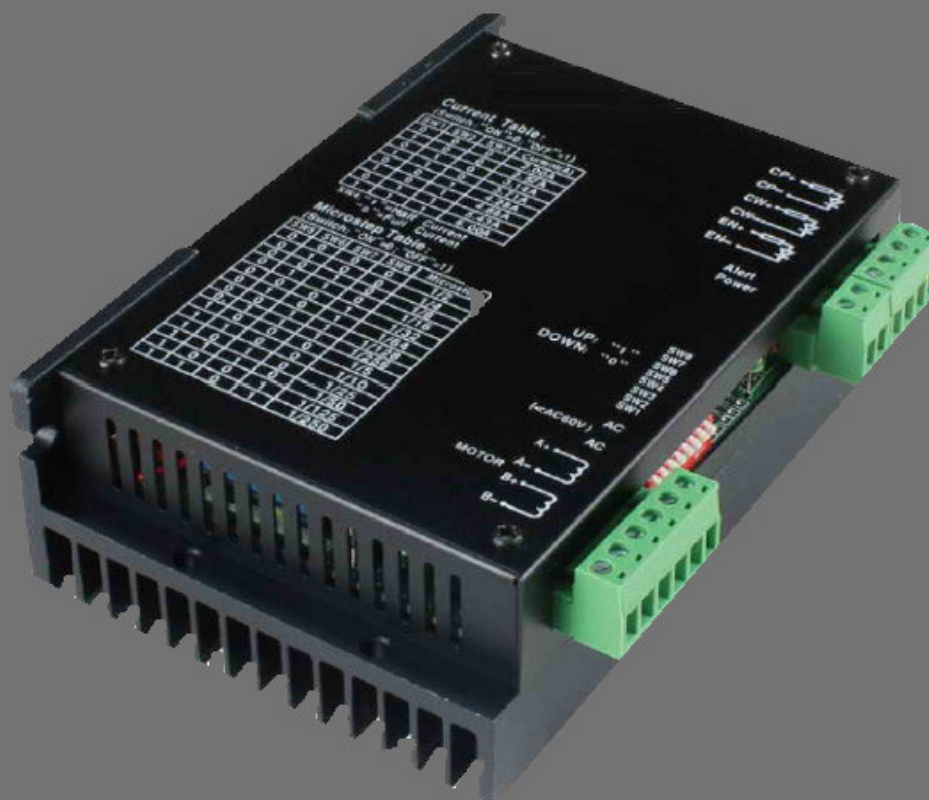


2014

# DRIVE MOTOR DE PASSO CES007368-6A

[Digite o subtítulo do documento]

MANUAL DE CONFIGURAÇÃO:  
DRIVE BIPOLAR CES007368



# ESPECIFICAÇÕES TÉCNICA DRIVE MOTOR DE PASSO

| ESPECIFICAÇÕES TÉCNICAS: |     |         |     |         |
|--------------------------|-----|---------|-----|---------|
| Descrição                | Min | Nominal | Max | Unidade |
| Tensão de Alimentação    | 24  | 50      | 55  | VAC     |
| Corrente de saída        | 2   | -       | 6   | A       |
| Corrente do sinal lógico | 7   | 10      | 16  | mA      |
| Frequência máxima        | 0   | -       | 300 | Khz     |
| Temperatura ambiente     | 15  | -       | 40  | °C      |

## Terminais de comando:



| Comando | Função               | Tensão |
|---------|----------------------|--------|
| CP +    | Entrada de pulso (+) | 5VDC   |
| CP -    | Entrada de pulso (-) | 5VDC   |
| CW (+)  | Sentido de direção   | 5VDC   |
| CW (-)  | Sentido de direção   | 5VDC   |
| EN (+)  | Habilita (+)         | 5VDC   |
| EN (-)  | Habilita (+)         | 5VDC   |

**OBS:** Caso a tensão de alimentação seja maior que 5VDC, é necessário adicionar resistores em serie com os terminais, conforme tabela abaixo.

| VCC   | Resistor a ser utilizado |
|-------|--------------------------|
| 5VDC  | NA                       |
| 12VDC | 680Ω                     |
| 24VDC | 2.2 KΩ                   |

### Terminais de Potencia :

Terminais ( A+ , A-) e ( B+ , B- ), deveram ser utilizados somente para conexão dos motores de passo hibrido de duas fases e com bobinas isoladas eletricamente entre si.

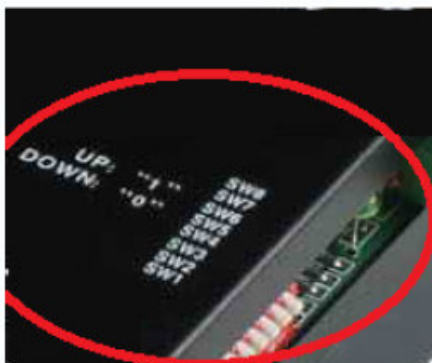
Terminais ( Ac , Ac ) deveram ser utilizados para alimentação do driver, conforme especificados em suas características. Caso este seja alimentado com tensões maiores que a especificada, o mesmo poderá sofrer danos em seu funcionamento.



| Terminal | Ligação               |
|----------|-----------------------|
| A ( + )  | Inicio da bobina A    |
| A ( - )  | Final da bobina A     |
| B ( + )  | Inicio da bobina B    |
| B ( - )  | Final da bobina B     |
| AC       | Alimentação Driver AC |
| AC       | Alimentação Driver AC |

### DIP Switches:

Estes são utilizados para configuração de corrente dos motores, seleção de Microstep e opção de redução automática de corrente dos motores.



# ESPECIFICAÇÕES TÉCNICA DRIVE MOTOR DE PASSO

Configuração de corrente por fase:

| Current Selection |     | switch: ON=0; OFF=1 |     |  |
|-------------------|-----|---------------------|-----|--|
| Phase current(A)  | SW1 | SW2                 | SW3 |  |
| 2.00              | 0   | 0                   | 0   |  |
| 2.57              | 1   | 0                   | 0   |  |
| 3.14              | 0   | 1                   | 0   |  |
| 3.71              | 1   | 1                   | 0   |  |
| 4.28              | 0   | 0                   | 1   |  |
| 4.86              | 1   | 0                   | 1   |  |
| 5.43              | 0   | 1                   | 1   |  |
| 6.00              | 1   | 1                   | 1   |  |

Seleção de Microstep:

| Microstep Selection |     | switch: ON=0; OFF=1 |     |     |  |
|---------------------|-----|---------------------|-----|-----|--|
| Microstep           | SW5 | SW6                 | SW7 | SW8 |  |
| 2                   | 0   | 0                   | 0   | 0   |  |
| 4                   | 0   | 1                   | 0   | 0   |  |
| 8                   | 0   | 0                   | 1   | 0   |  |
| 16                  | 0   | 1                   | 1   | 0   |  |
| 32                  | 0   | 0                   | 0   | 1   |  |
| 64                  | 0   | 1                   | 0   | 1   |  |
| 128                 | 0   | 0                   | 1   | 1   |  |
| 256                 | 0   | 1                   | 1   | 1   |  |
| 5                   | 1   | 0                   | 0   | 0   |  |
| 10                  | 1   | 1                   | 0   | 0   |  |
| 25                  | 1   | 0                   | 1   | 0   |  |
| 50                  | 1   | 1                   | 1   | 0   |  |
| 125                 | 1   | 0                   | 0   | 1   |  |
| 250                 | 1   | 1                   | 0   | 1   |  |

SW4: = OFF - 100% de corrente.

= ON - Redução de corrente em 50%

# ESPECIFICAÇÕES TÉCNICA DRIVE MOTOR DE PASSO

Relação para transformação:

$$PPR = 200 \times (\text{n}^\circ \text{ Microstep})$$

RPM = Rotações por Minuto.

PPR = N° de passos por revolução

Formulas:

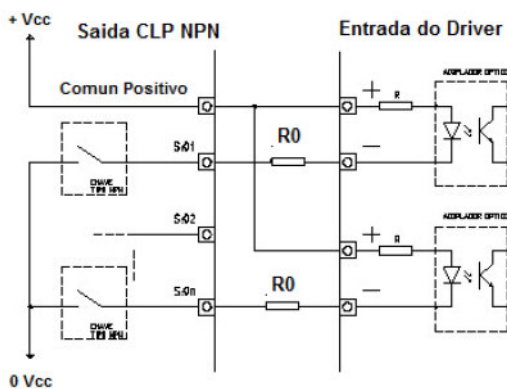
Calculo RPM:

$$RPM = \frac{PPS \times 60}{PPR}$$

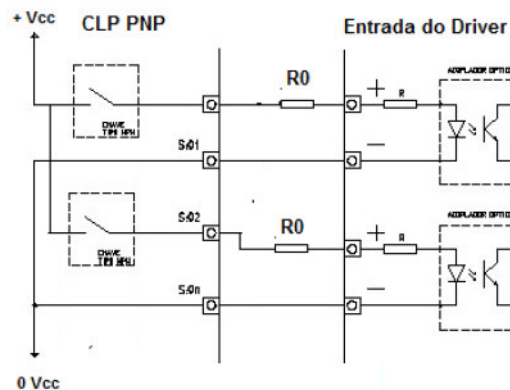
Calculo da Frequência:

$$PPS = RPM \times PPR / 60$$

Configuração para ligação NPN:



Configuração para ligação PNP:



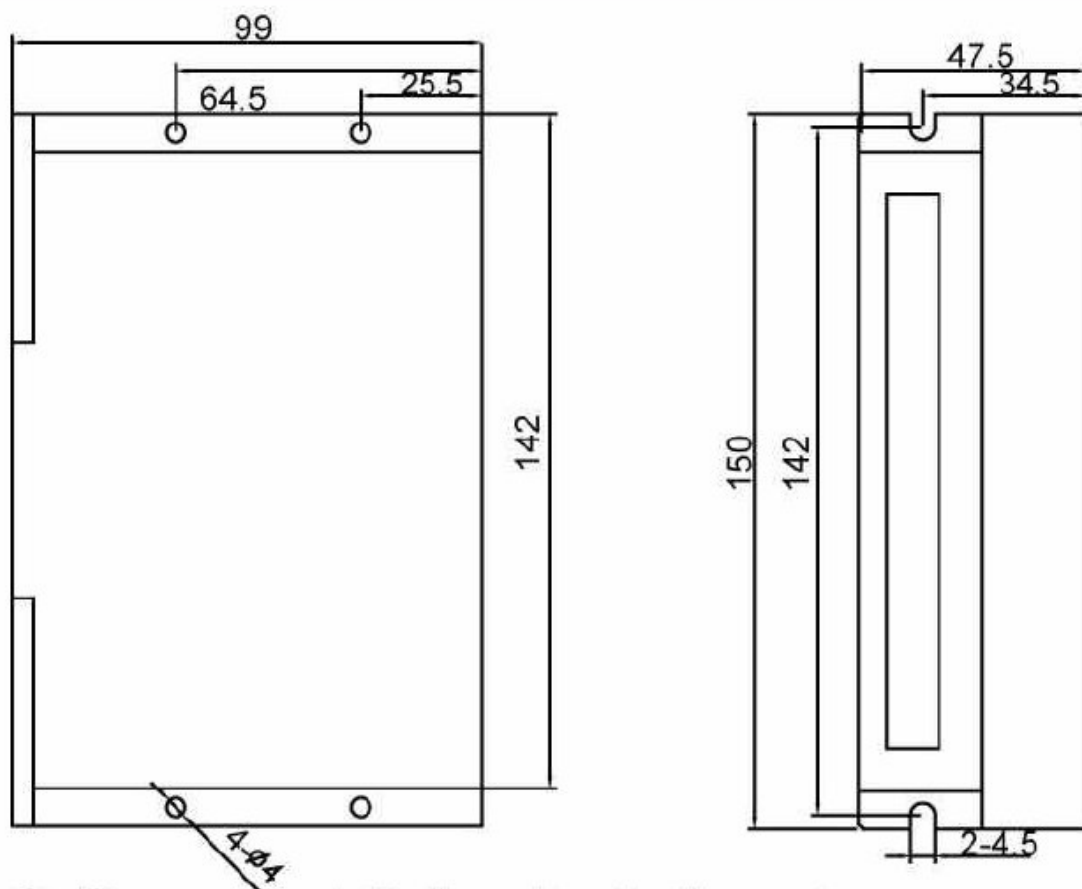
Obs: O resistor R0, deve ser dimensionado, conforme especificado na tabela abaixo.

| VCC   | Resistor a ser utilizado |
|-------|--------------------------|
| 5VDC  | NA                       |
| 12VDC | 680Ω                     |
| 24VDC | 2.2 KΩ                   |

# ESPECIFICAÇÕES TÉCNICA DRIVE MOTOR DE PASSO

---

Dimensões:



Outline and installation size (unit: mm)

