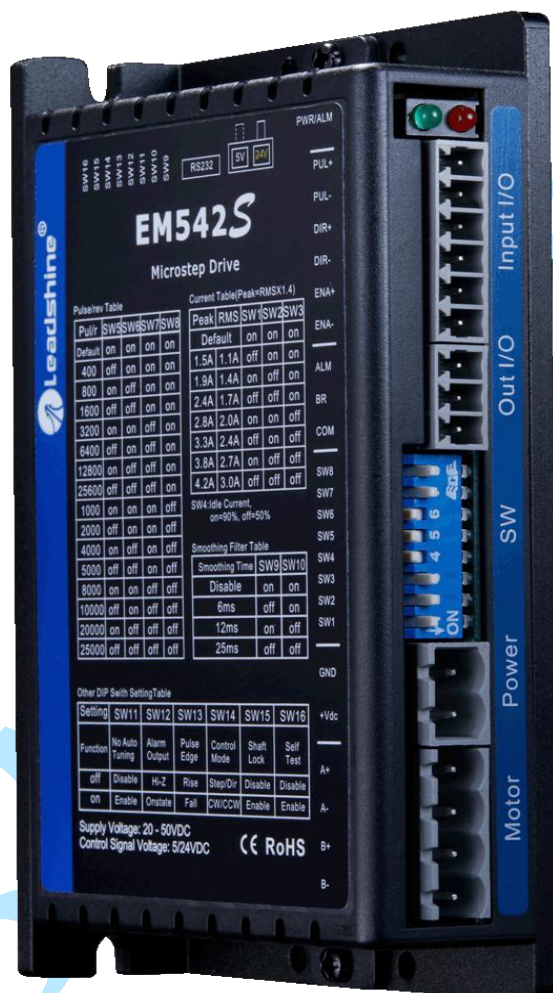


*Instrukcja obsługi
sterownika silnika krokowego*

EM542S



Revision 3.0 ©2019 Leadshine
Technology Co., Ltd.

Ważna uwaga

Przeczytaj uważnie niniejszą instrukcję przed jakimkolwiek montażem i użytkowaniem. Nieprawidłowe obchodzenie się z produktami opisanymi w tej instrukcji może spowodować obrażenia ciała oraz szkody osób i maszyn. Należy ściśle przestrzegać informacji technicznych dotyczących wymagań instalacyjnych.

Niniejsza instrukcja nie jest przeznaczona do udostępniania. Wszelkie prawa zastrzeżone. Żadna część tej instrukcji nie może być powielana, ani przesyłana w jakikolwiek sposób, elektroniczny, mechaniczny, poprzez kserowanie, kopiowanie. Choć podczas przygotowywania książki podjęto wszelkie środki ostrożności, nie ponosimy odpowiedzialności za błędy lub pominięcia. Nie ponosi się również żadnej odpowiedzialności za szkody wynikające z wykorzystania informacji zawartych w niniejszym dokumencie.

Niniejszy dokument stanowi zastrzeżoną informację i jest udostępniana WYŁĄCZNIE do użytku klienta. Informacje zawarte w tym dokumencie mogą ulec zmianie bez powiadomienia, mogą być od czasu do czasu aktualizowane w związku z ulepszeniami produktu itp. i mogą nie być zgodne pod każdym względem z poprzednimi wydaniem.

1. Wstęp

EM542S to nowy cyfrowy napęd krokowy oparty na szeroko stosowanych napędach krokowych DM firmy Leadshine. Zachowując cechy prostej konstrukcji, łatwej konfiguracji, wysokiej precyzji i niezawodności, Leadshine ulepszyło go również, przyjmując najnowszą technologię sterowania krokowego i dodało dodatkowe zaawansowane funkcje zapewniające lepszy moment obrotowy (10-25%), szybszy czas reakcji, wygładzanie poleceń sterujących, wybierak silnika itp.

EM542S może płynnie zasilac 2-fazowe ($1,8^\circ$) i 4-fazowe ($0,9^\circ$) silniki krokowe przy bardzo niskim nagrzewaniu i poziomie hałasu silnika. Może pracować przy napięciu zasilania 20–50 V DC i generować prąd od 0,5 do 4,2 A. Wszystkie konfiguracje mikrokroków, prądu wyjściowego i wyboru modelu silnika można łatwo wykonać za pomocą wbudowanych przełączników DIP. Dlatego **EM542S** jest idealnym wyborem do wielu zastosowań wymagających prostego sterowania krokiem i kierunkiem lub CW/CCW.

1.1 Funkcje

- Sterowanie krokowo-kierunkowe (PUL/DIR) lub CW/CCW (podwójny impuls).
- Napięcie zasilania 20-50VDC
- Maksymalna częstotliwość wejściowa impulsu 200 kHz
- 16 rozdzielczości mikrokrokowych 200 - 25 600 za pomocą przełączników DIP lub 200 -51 200 za pomocą oprogramowania (wzrost o 200)
- 8 ustawień prądu wyjściowego 1,0 - 4,2A za pomocą przełączników DIP lub 0,5-4,2A za pomocą oprogramowania (zwiększane o 0,1)
- Konfigurowalne wygładzanie impulsów sterujących w celu zmniejszenia drgań silnika
- Redukcja prądu jałowego - do wyboru 50% lub 100% za pomocą SW4
- Wygodny autotest ułatwiający diagnozę
- Automatyczne dostrajanie i wybór modelu silnika w celu dopasowania do szerokiego zakresu silników krokowych
- Funkcja antyrezonansowa zapewniająca optymalny moment obrotowy, wyjątkowo płynny ruch, niskie nagrzewanie się silnika i niski poziom hałasu
- Miękki start bez „skoku” po włączeniu zasilania
- Izolowane optycznie wejścia o napięciu 5 V lub 24 V
- Wyjście błędu i hamulca
- Zabezpieczenia przed przepięciami i przetężeniami
- Certyfikat CE i zgodność z RoHS

1.2. Aplikacje

Napęd krokowy **EM542S** przeznaczony jest do zasilania 2-fazowych ($1,8^\circ$) lub 4-fazowych ($0,9^\circ$) hybrydowych silników krokowych NEMA 17, 23 i 24. Można go zastosować w wielu gałęziach przemysłu (maszyny CNC, elektronika, medycyna, automatyka, pakowanie...) do zastosowań takich jak routery CNC, młyny, wycinarki plazmowe, laserowe, fabryczne linie montażowe, automaty sprzedające itp. Jego doskonała wydajność, prosta konstrukcja, i łatwe funkcje konfiguracji sprawiają, że **EM542S** idealnie nadaje się do wielu zastosowań typu sterowanie krokowe i kierunkowe.

2. Specyfikacja

2.1 Specyfikacja elektryczna

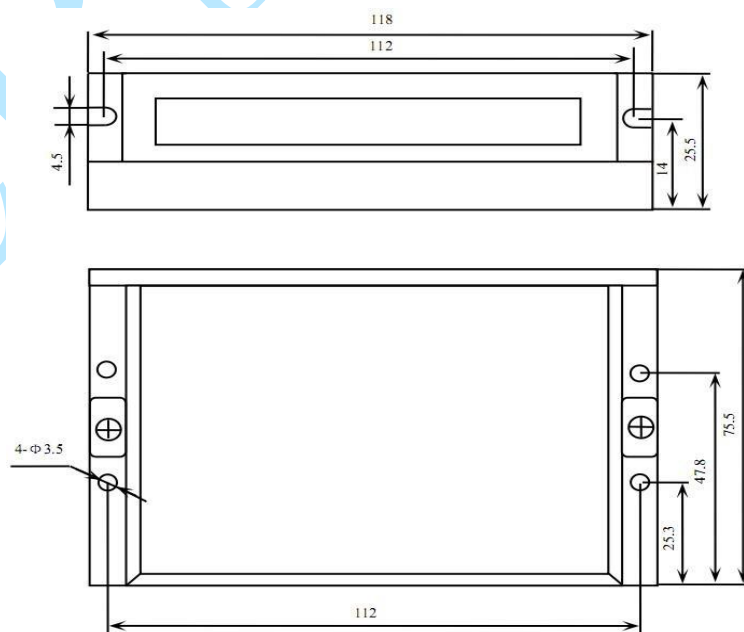
Parametr	Min	Typowe	Max	Jednostka
Prąd wyjściowy	0.5	-	4.2 (3.0 RMS)	A
Napięcie zasilania	20	24 - 48	50	VDC
Prąd sygnału logicznego	7	10	16	mA
Częstotliwość sygnałów wejściowych	0	-	200	kHz
Minimalna szerokość impulsu	2.5	-	-	μs
Minimalny sygnał kierunku	5.0	-	-	μs
Rezystancja izolacji	500	-	-	MΩ

2.2 Otoczenie

Chłodzenie	Pasywne lub wymuszone	
	Środowisko	Unikaj kurzu, mgły olejowej i gazów korozyjnych
Środowisko pracy	Temperatura otoczenia	0 — 65°C (32 - 149°F)
	Wilgotność	40 — 90%RH
	Temperatura pracy	0 — 50°C (32 - 122°F)
	Drgania	10-50Hz / 0.15mm
Temperatura przechowywania	-20°C — 65°C (-4°F - 149°F)	
Waga	Okolo 250g (17.6 oz)	

2.3 Specyfikacja mechaniczna

(jednostka: mm [1inch=25.4mm])



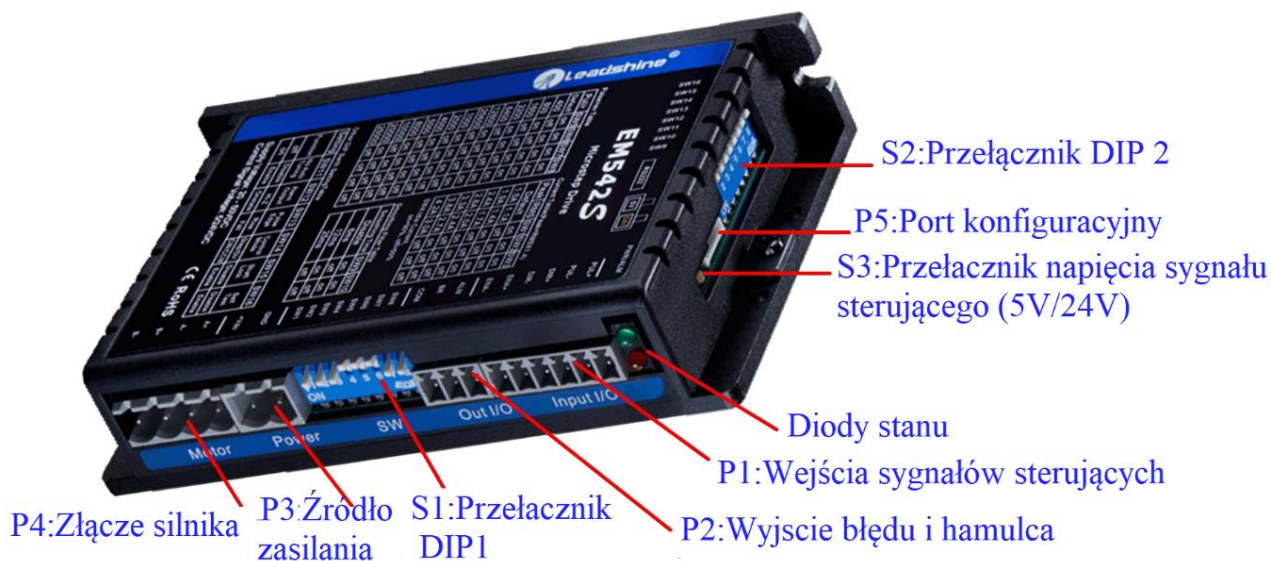
* Zalecany montaż boczny w pionie w celu lepszego odprowadzania ciepła

2.4 Eliminacja ciepła

- Temperatura pracy **EM542S** powinna być niższa niż 60°C (140°F)
- Zaleca się stosowanie automatycznego trybu prądu jałowego, aby zmniejszyć nagrzewanie się silnika. Oznacza to, że należy ustawić pin SW4 przełącznika DIP w pozycji „OFF”.
- Zaleca się montaż napędu pionowo, aby zmaksymalizować powierzchnię radiatora. W razie potrzeby użycie metody wymuszonego chłodzenia, aby ostudzić.

3. Wejścia i wyjścia sterownika.

Rys. 2. Złącza, przełączniki DIP i diody LED



EM542S ma 5 złączy: P1, P2, P3, P4 i P5, 3 przełączniki DIP: S1, S2 i S3.

P1 służy do podłączenia sygnału sterującego, P2 służy do wyjścia błędu, P3 służy do podłączenia zasilania, P4 do podłączenia silnika, P5 służy do strojenia.

3.1 P1 – Złącze sterujące

PIN	Szczegóły
PUL+ (CW+)	<u>Połączenie impulsowe i kierunkowe:</u> (1) Izolowane optycznie, wysoki poziom 4,5-5V lub 24V, niskie napięcie 0-0,5 V (2) Maksymalna częstotliwość wejściowa 200 kHz (3) Szerokość sygnału PUL wynosi co najmniej 2,5 μs, zaleca się współczynnik wypełnienia 50% (4) Rodzaj impulsu: Pojedynczy impuls (krok i kierunek) lub fazowy (CW/CCW) ustawiany przez SW14 (5) Dla poprawnego działania sygnał kierunku powinien być przesłany do sterownika 5μs przed pierwszym impulsem kroku w odwrotnym kierunku. (6) Ustawienie zbocza impulsu dla sygnałów PUL i DIR – wybór za pomocą przełącznika DIP SW13 (7) Fabryczne ustawienie napięcia sygnału sterującego wynosi 24 V, należy ustawić S3 (rysunek 2), jeśli wynosi 5 V.
PUL- (CW-)	
DIR+ (CCW+)	
DIR- (CCW-)	
ENA+	<u>Sygnał zezwolenia: Opcjonalne.</u> (1) Optycznie izolowane, różnicowe. (2) Odłącz sterownik za pomocą połączenia wejściowego 4,5–5,0 V lub 24V; zezwól poprzez połączenie 0-0,5 V (domyślnie niepodłączone) (3) Sygnał ENA wymaga wyprzedzenia sygnału DIR minimum 5 μs (4) Włącz na czas co najmniej 200 ms (5) Domyślne napięcie sygnału sterującego wynosi 24 V, należy ustawić S3 (rysunek 2), jeśli wynosi 5 V.
ENA-	

Uwagi: (1) dla P1 wymagane są kable ekranowane; (2) nie wiązać ze sobą kabli P1/P2 i P3/P4..

3.1 P2 - Złącze wyjścia błędu

Pin	Szczegóły
ALM	<u>Wyjście błędu/hamulca: opcjonalne.</u> (1) Maksymalne napięcie wyjściowe 30 V/100 mA. (2) Źródło (source) lub ujście (sink). (3) Rezystancja pomiędzy ALM i COM ma domyślnie niską impedancję (konfigurowalną za pomocą przełącznika DIP SW12) i zmienia się na wysoką, gdy napęd przejdzie w tryb ochrony przed błędami. (4) Szczegóły dotyczące wyjścia błędu i hamulca w punkcie 4.2.
BR	
COM-	

3.2 P3 – Złącze silnika i zasilania

PIN	Opis
A+	Podłączenie przewodu silnika A+
A-	Podłączenie przewodu silnika A-
B+	Podłączenie przewodu silnika B+

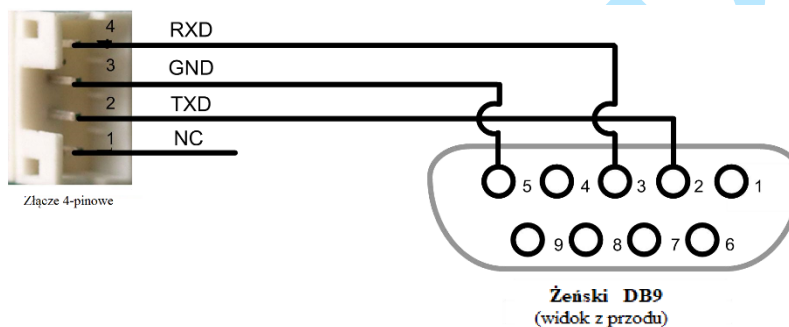
B-	Podłączenie przewodu silnika B-
+VDC	Podłączenie dodatkiego złącza zasilania. Sugerowane napięcie zasilania 24-48VDC
GND	Podłączenie uziemienia zasilania.

Ostrzeżenie: Nie podłączaj/odłączaj złącza P3 i P4, aby uniknąć obrażeń lub uszkodzenia dysku podczas włączania.

3.3 P4 – Port konfiguracyjny RS232

EM542S posiada port tuningowy RS232 umożliwiający modyfikację parametrów napędu, służy on jedynie do konfiguracji, a nie do sterowania sprzętem, gdyż ani precyzja ani stabilność nie są wystarczające. Jeśli potrzebujesz sterowania magistralą polową, użyj napędów typu Leadshine RS485 lub EtherCAT.

Poniżej przedstawiono szczegóły złącza:



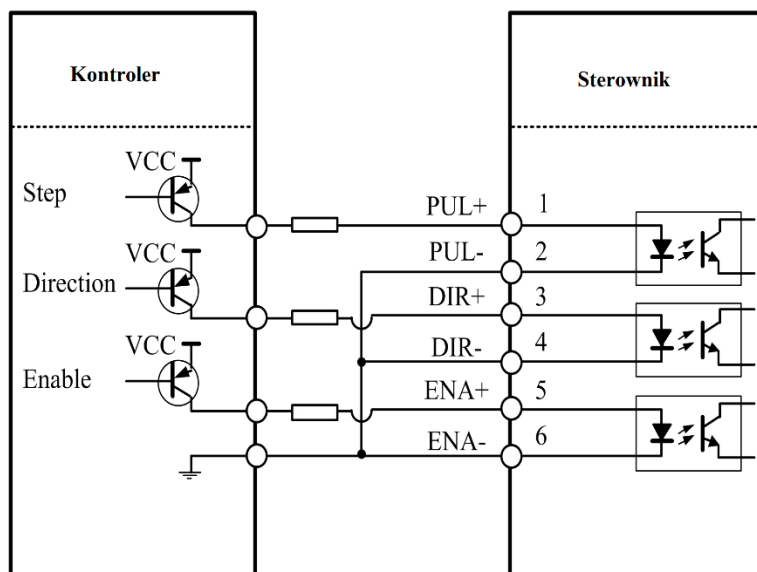
3.4 Diody stanu

EM542S posiada dwie diody LED. ZIELONA to wskaźnik zasilania, który w normalnych okolicznościach powinien być zawsze włączony. CZERWONA to lampka wskazująca stan napędu, która będzie wyłączona podczas normalnej pracy, ale włączy się i będzie migać 1 lub 2 razy w ciągu 3 sekund w przypadku włączonego zabezpieczenia nadprądowego lub przepięciowego.

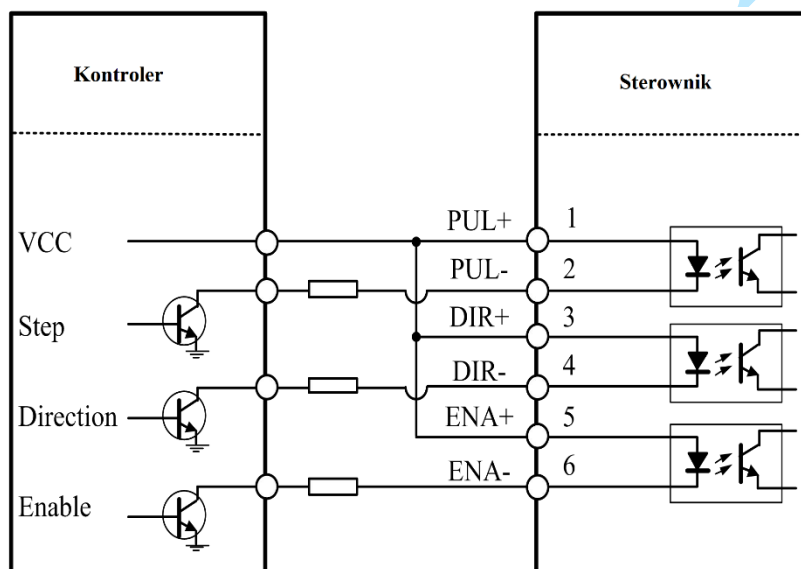
4. Sygnał sterujący i wyjście błędu

4.1 Podłączenie sygnału sterującego

EM542S może przyjmować sygnały sterujące różnicowe lub jednostronne (impuls, kierunek i zezwolenie) w połączeniu typu otwarty kolektor lub PNP przez złącze P1. Zaleca się dodanie filtra sieciowego EMI pomiędzy zasilaczem a przemiennikiem, aby zwiększyć odporność napędu na zakłócenia w środowiskach zakłócających.



Rysunek 3. Połączenia z sygnałami otwartego kolektora (wspólna anoda)

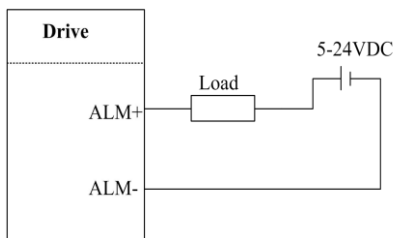


Rysunek 4. Połączenia z sygnałami PNP (wspólna katoda)

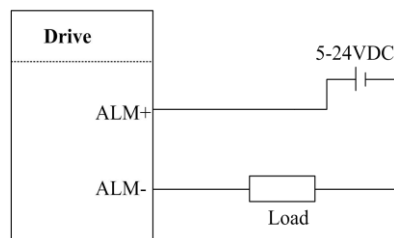
4.2 Połączenie wyjścia błędu i hamulca

- Wyjście błędu:

W przypadku wystąpienia zabezpieczenia przed przepięciem lub przetężeniem, czerwona dioda stanu będzie migać, a stan impedancji pomiędzy ALM i COM zmieni się (z niskiej na wysoką lub z wysokiej na niską w zależności od konfiguracji) i w ten sposób może zostać wykryty. Podłączenie wyjścia błędu jest opcjonalne i można je podłączyć w jeden z poniższych sposobów (sink lub source).



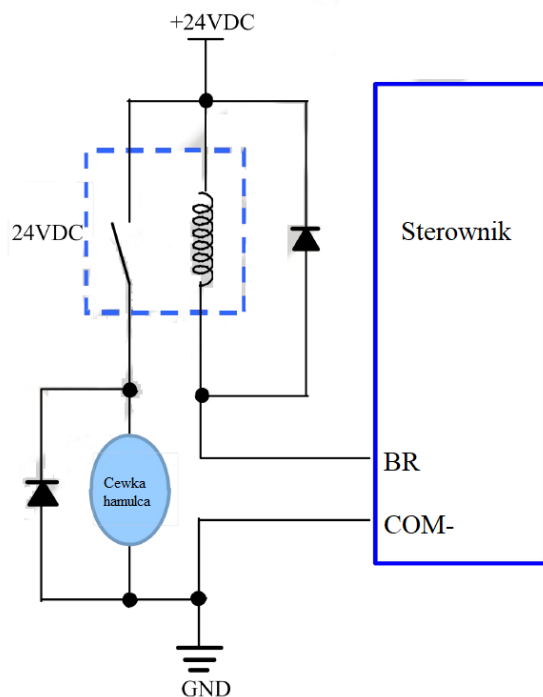
Rys. 5a. Wyjście typu Sink



Rys. 5b. Wyjście typu Source

- Wyjście hamulca:

Zaleca się podłączenie diody tłumiącej równoległe do złącza przekaźnika 24VDC i cewki hamulca. Informacje na temat podłączenia hamulca można znaleźć na poniższym rysunku.



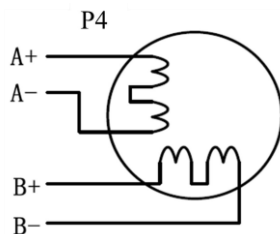
Rys.6. Wyjście hamulca

5. Podłączenie silnika krokowego

EM542S może napędzać 2-fazowe i 4-fazowe bipolarnie hybrydowe silniki krokowe z 4, 6 lub 8 przewodami. Leadshine oferuje również łatwe w obsłudze i wydajne silniki z 4 przewodami, które zostały przetestowane z EM542S.

5.1 Podłączenie silnika 4-przewodowego (zalecany)

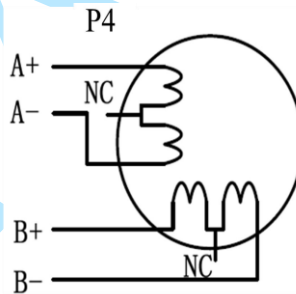
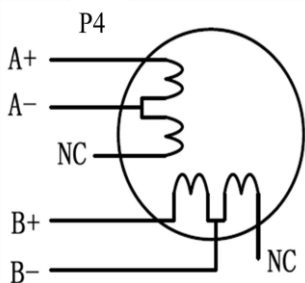
Silnik 4-przewodowy jest łatwy w użyciu i zapewnia doskonałą wydajność. Sposób podłączenia 4-przewodowego silnika krokowego przedstawiono na rysunku 7.



Rys.7. Podłączenie silnika 4-przewodowego

5.2 Podłączenie silnika 6-przewodowego

EM542S może zasilać 6-przewodowe silniki krokowe poprzez połączenie z połową cewki lub połączenie z pełną cewką. Połączenie pół-cewki wykorzystuje tylko połowę uzwojenia silnika i jest zwykle wybierane w zastosowaniach wymagających dużej prędkości, ale niższego momentu obrotowego. Połączenie pełnej cewki wykorzystuje pełne uzwojenie cewki i jest zwykle wybierane w zastosowaniach wymagających wysokiego momentu obrotowego. Informacje o tych dwóch połączeniach przedstawiono na rysunkach 8 i 9.



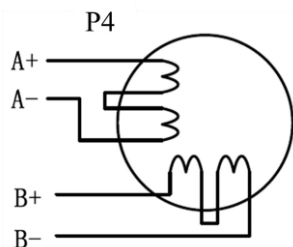
Rys. 8 Połączenie pół-cewki silnika 6-przewodowego **Rys. 9** Połączenie pełnej cewki silnika 6-przewodowego

5.3 Podłączenie silnika 8-przewodowego

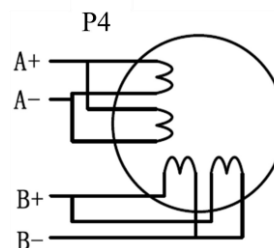
EM542S może zasilać 8 przewodów szeregowo lub równoległe.

Połączone szeregowo 8-przewodowe silniki krokowe są zwykle używane w zastosowaniach, w których wymagany jest wyższy moment obrotowy przy niższych prędkościach ruchu. Ponieważ silniki krokowe połączone szeregowo mają największą indukcyjność, wydajność znacznie się pogarsza, gdy silnik będzie pracował z większą prędkością. W przypadku tego połączenia sugeruje się ustawienie wyjściowego prądu RMS **EM542S** na nie więcej niż 70% prądu fazowego silnika krokowego, aby zapobiec przegrzaniu. Zobacz rysunek 10, jak podłączyć 8-przewodowy silnik krokowy do połączenia szeregowego.

Równoległe połączone 8-przewodowe silniki krokowe są zwykle używane w zastosowaniach, w których wymagany jest wyższy moment obrotowy przy ruchu z dużą prędkością. W porównaniu z połączeniem szeregowym, połączony równoległe silnik krokowy ma niższą indukcyjność i dlatego zapewnia lepszy moment obrotowy przy ruchu z większą prędkością. Chociaż ustawienie prądu wyjściowego przemiennika na 1,4 prądu fazowego napędzanego silnika pozwoli uzyskać największy moment obrotowy, sugeruje się ustawienie prądu wyjściowego **EM542S** na nie więcej niż 1,2 prądu fazowego silnika krokowego, aby zapobiec przegrzaniu. Na rysunku 11 przedstawiono sposób podłączenia 8-przewodowego silnika krokowego w celu połączenia równoległego.



Rys. 10 Połączenie szeregowe silnika 8-przewodowego



Rys. 11 Połączenie równoległe silnika 8-przewodowego

6. Podłączenie zasilania

EM542S przeznaczony jest do zasilania silników krokowych (NEMA 17 do 24) produkcji Leadshine lub innych silników. Aby uzyskać optymalną wydajność, ważne jest, aby wybrać odpowiedni typ zasilacza, napięcie i prąd wyjściowy zasilania. Ogólnie rzecz biorąc, napięcie zasilania określa wydajność silnika krokowego przy dużej prędkości, podczas gdy prąd wyjściowy napędu określa wyjściowy moment obrotowy silnika napędzanego. Wyższe napięcie zasilania może zwiększyć moment obrotowy prędkości obrotowej silnika, ale jednocześnie skutkować większym hałasem i nagrzewaniem silnika. W przypadku zastosowań o niskiej prędkości silnika sugeruje się stosowanie zasilaczy o niższym napięciu zasilania.

6.1 Zasilanie regulowane i nieregulowane

Do zasilania **EM542S** można używać zarówno zasilaczy regulowanych, jak i nieregulowanych. Teoretycznie preferowane są zasilacze nieregulowane ze względu na ich zdolność do wytrzymywania gwałtownego wzrostu pola magnetycznego EMF i szybszą reakcję na zmianę prądu. Jeśli zamiast tego wolisz używać zasilacza regulowanego, sugerujemy wybrać taki, który jest specjalnie zaprojektowany do sterowania krokowego lub serwo. W przypadku, gdy dostępne są tylko zasilacze impulsowe ogólnego przeznaczenia, wybierz taki, który ma „przewymiarowaną” znamionową moc wyjściową (np. , używając zasilacza 4A dla silnika krokowego 3A). Z drugiej strony, jeśli stosowane jest zasilanie nieregulowane, można zastosować zasilacz o niższym prądzie znamionowym niż silnik (zwykle 50% - 70% prądu fazowego silnika). Powodem jest to, że przemiennik pobiera prąd z nieregulowanego źródła zasilania tylko podczas trwania cyklu PWM w stanie włączenia, ale nie w czasie trwania wyłączenia.

6.2 Współdzielenie zasilania

Wiele sterowników **EM542S** może korzystać z tego samego zasilacza, jeśli ma on wystarczającą pojemność. Należy podłączyć każdy moduł **EM542S** BEZPOŚREDNIO do tego wspólnego źródła zasilania osobno. Aby uniknąć zakłóceń nie należy łączyć szeregowo sterowników do zasilacza. Każdy sterownik powinien być podłączony osobnymi przewodami (podłączenie równoległe).

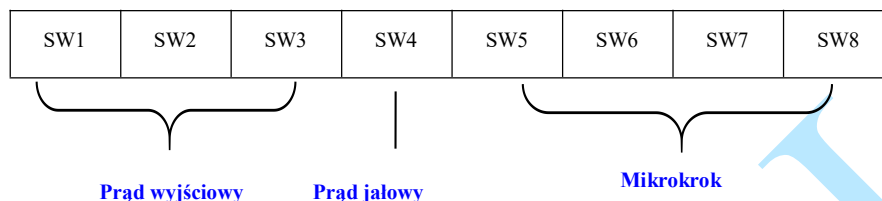
6.3 Wybór napięcia zasilania

Napięcie robocze **EM542S** wynosi 20–50 VDC. Ze względu na skoki napięcia w linii energetycznej i napięcia wstecznego generowanego podczas zwalniania silnika, zaleca się stosowanie zasilacza 24–48 VDC.

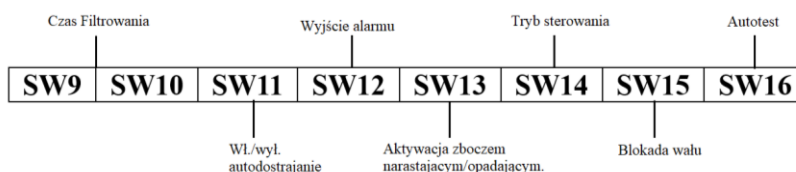
7. Konfiguracje przełączników DIP

EM542S ma jeden 8-bitowy przełącznik DIP i jeden 16-bitowy selektor przełącznika obrotowego. „Default” oznacza, że parametry można modyfikować za pomocą oprogramowania Leadshine ProTuner.

Przełącznik DIP S1 na rysunku 2 i używany do konfiguracji ustawień rozdzielczości mikrokroków, prądu wyjściowego i prądu postoju silnika, jak pokazano poniżej; ustawienie fabryczne SW1-SW8 to : **ON, ON, ON, OFF, OFF, OFF, ON, ON**.



Drugi 8-bitowy przełącznik DIP znajduje się na górze (przełącznik DIP 2 na rysunku 2) i służy do konfiguracji ustawień czasu filtrowania poleceń sterujących, autokonfiguracji silnika, wyjścia błędu, aktywującego zbocza, trybu sterowania, ustawień blokady wału i autotestu, jak pokazano poniżej; ustawienie fabryczne SW1-SW8 to: **OFF, OFF, OFF, OFF, OFF, OFF, OFF, OFF**



Na górze sterownika znajduje się trzeci selektor 1-bitowy (przełącznik DIP nr 3 na rysunku 2), służący do konfiguracji napięcia sygnałów sterujących. Dla bezpieczeństwa urządzeń sprzężonych, **ustawienie fabryczne to 24V**, do którego nie trzeba podłączać rezystorów 2K jak w starych napędach, co ułatwia obsługę. Gdy napięcie sygnału sterującego wynosi 5 V, **S3 należy ustawić na 5 V**, w przeciwnym razie silnik nie będzie działał.

7.1 Konfiguracja prądu wyjściowego (SW1-3)

EM542S ma 8 ustawień prądu wyjściowego, które można skonfigurować za pomocą przełączników DIP SW1, SW2 i SW3.

W przypadku danego silnika krokowego, normalne ustawienie prądu wyjściowego na 1,4-krotność prądu fazowego silnika spowoduje, że będzie on generował większy moment obrotowy, ale jednocześnie spowoduje większe nagrzewanie się zarówno silnika, jak i napędu. Dlatego sugeruje się ustawienie prądu wyjściowego (szczyt sinusoidalny) na nie więcej niż 1,2 prądu fazowego silnika krokowego (w przypadku silnika 4-przewodowego), aby zapobiec przegrzaniu.

Przełączniki SW1, SW2 i SW3 służą do ustawiania prądu dynamicznego. Wybierz ustawienie najbliższe wymaganemu prądowi silnika. Kiedy są ustawione na **ON, ON, ON**, prąd wyjściowy może być ustawiony przez Leadshine ProTuner.

Prąd szczytowy	Prąd skuteczny	SW1	SW2	SW3
1.0A	0,7A (domyślny)	ON	ON	ON
1.5A	1.1A	OFF	ON	ON
1.9A	1.4A	ON	OFF	ON

2.4A	1.7A	OFF	OFF	ON
2.8A	2.0A	ON	ON	OFF
3.3A	2.4A	OFF	ON	OFF
3.8A	2.7A	ON	OFF	OFF
4.2A	3.0A	OFF	OFF	OFF

7.2 Konfiguracja prądu jałowego (SW4)

Przełącznik SW4 służy do ustawiania procentu prądu wyjściowego, gdy silnik jest zatrzymany. Procent prądu jałowego zostanie ustawiony na 50% w pozycji WYŁ. i 100% w pozycji WŁ. Gdy napędzany silnik krokowy jest beczynny (brak ruchu) przez 0,4 sekundy, prąd wyjściowy **EM542S** zostanie automatycznie zmniejszony do skonfigurowanej wartości.

7.3 Konfiguracja mikrokroku (SW5-8)

Każdy **EM542S** ma 16 ustawień mikrokroków, które można skonfigurować za pomocą przełączników DIP SW5, SW6, SW7 i SW8. Aby uzyskać szczegółowe informacje, zobacz poniższą tabelę. Kiedy są ustawione na **ON, ON, ON, ON**, mikrokrok można ustawić za pomocą Leadshine ProTuner.

Mikrokrok	Impulsy/obrót (dla silnika 1,8°)	SW5	SW6	SW7	SW8
1	200 (default)	ON	ON	ON	ON
2	400	OFF	ON	ON	ON
4	800	ON	OFF	ON	ON
8	1600	OFF	OFF	ON	ON
16	3200	ON	ON	OFF	ON
32	6400	OFF	ON	OFF	ON
64	12800	ON	OFF	OFF	ON
128	25600	OFF	OFF	OFF	ON
5	1000	ON	ON	ON	OFF
10	2000	OFF	ON	ON	OFF
20	4000	ON	OFF	ON	OFF
25	5000	OFF	OFF	ON	OFF
40	8000	ON	ON	OFF	OFF
50	10000	OFF	ON	OFF	OFF
100	20000	ON	OFF	OFF	OFF
125	25000	OFF	OFF	OFF	OFF

7.4 Konfiguracja czasu filtru wygładzania impulsów wejściowych (SW9-10)

EM542S posiada zaawansowaną funkcję zwaną wygładzaniem poleceń sterujących, która umożliwi przyspieszenie impulsu wyjściowego z generatora impulsów (sterownika, sterownika PLC itp.) po krzywej S, co w wielu okolicznościach poprawia płynność ruchu i częstotliwość początkową przy dużych prędkościach. Osiąga się to poprzez dodanie czasu filtrowania skonfigurowanego w SW9-SW10.

Czas filtrowania	SW9	SW10
0 ms (wyłączony)	ON	ON
6 ms	OFF	ON
12 ms	ON	OFF
25 ms	OFF	OFF

Wartość czasu filtra musi być ustawiona taka sama dla każdego **EM542S** w zastosowaniach wieloosiowych.

7.5 Wyłączenie automatycznego dostrajania (SW11)

EM542S może się skonfigurować tak, aby najlepiej pasował do napędzanego silnika krokowego. Ta funkcja może wymagać wyłączenia w przypadku niektórych zastosowań lub gdy jest używana do napędzania specjalnie zaprojektowanego silnika krokowego. W tym celu należy ustawić przełącznik DIP SW11 w pozycji ON, a sterownik zostanie przywrócony do ustawień domyślnych.

7.6 Konfiguracja wyjścia alarmowego (SW12)

Przełącznik DIP SW12 służy do konfiguracji stanu impedancji wyjścia alarmowego (wyjście błędu). W pozycji OFF (ustawienie fabryczne) rezystancja pomiędzy ALM i COM- jest ustawiona na niską impedancję podczas normalnej pracy i zmienia się na wysoką impedancję, gdy przemiennik ulegnie uszkodzeniu. Gdy SW12 jest ustawiony w pozycji ON, rezystancja ta zostanie ustawiona na wysoką impedancję w normalnych warunkach i zmieniona na niską impedancję w ramach zabezpieczeń przed błędami.

7.7 Konfiguracja aktywującego zbocza impulsu (SW13)

Przełącznik DIP SW13 służy do konfiguracji aktywującego zbocza impulsu. Ustawienie go w pozycji OFF (ustawienie fabryczne) oznacza, że impuls zostanie aktywowany (wejście zostanie wysterowane) przy zboczu narastającym, a położenie ON oznacza, że impuls zostanie aktywowany przy zboczu opadającym.

Upewnij się, że to ustawienie jest zgodne z generatorem impulsów (sterownik, PLC itp.).

W przypadku utraty stopnia silników krokowych należy najpierw odwrócić SW13 w celu przetestowania.

7.8. Konfiguracja trybu sterowania (SW14)

Przełącznik DIP SW14 służy do konfiguracji trybu sterowania. Ustawienie fabryczne to sygnałami Step/ Dir (krok i kierunek lub impuls i kierunek). Proszę zmodyfikować ten parametr, jeśli potrzebny jest tryb sterowania CW/CCW.

7.9 Konfiguracja blokady wału (SW15)

Użyj przełącznika DIP SW15, aby ustawić tryb blokady wału, gdy EM542S jest wyłączony (przeczytaj objaśnienia ENA+ i ENA- dotyczące złącza sterującego, aby dowiedzieć się, jak odłączyć EM542S). Ustaw go w pozycji WYŁĄCZONEJ (domyślnie), aby wał silnika nie był blokowany (swobodny obrót), gdy napęd jest wyłączony. Ustaw go w pozycji ON, aby blokować wał silnika.

7.10 Konfiguracja autotestu (SW16)

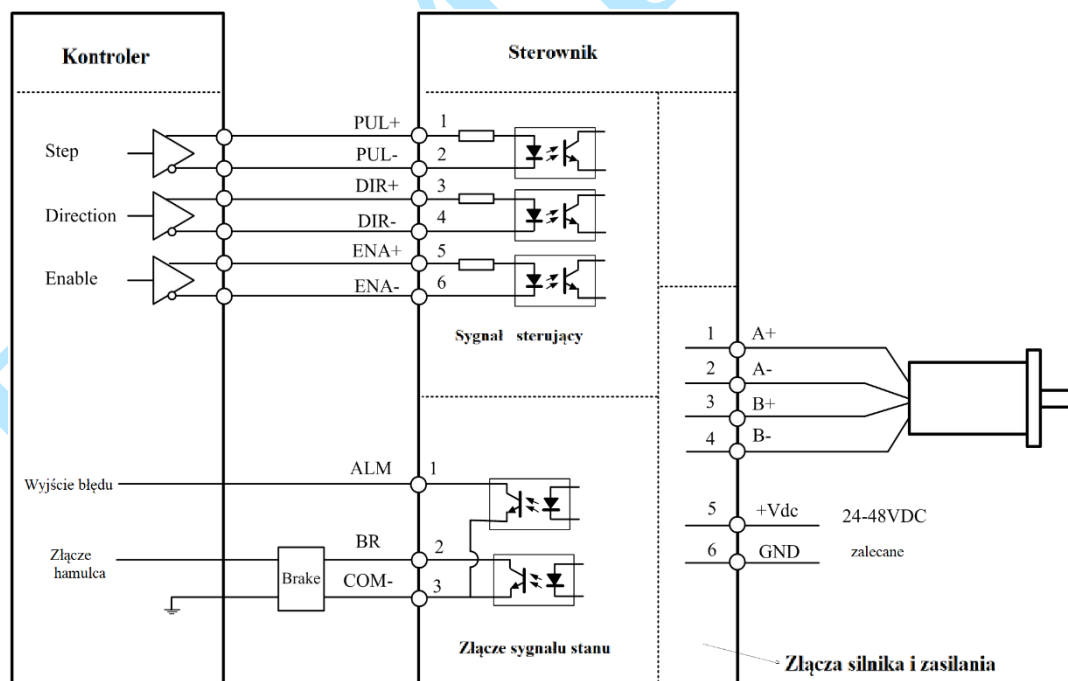
Na potrzeby testów i diagnostyki systemu EM542S jest wyposażony w funkcję Autotestu. Za każdym razem, gdy przełącznik SW16 zostanie ustawiony w pozycji ON, napęd automatycznie obróci napędzany silnik krokowy w przód i w tył o jeden obrót w każdym kierunku. Aby zapewnić normalną pracę, ustaw tę pozycję przełącznika na WYŁ.

8. Uwagi dotyczące okablowania

- Wszystkie połączenia przy sterowaniu silnikami krokowymi należy realizować za pomocą *uziemionych i ekranowanych przewodów*;
- Aby zapobiec powstawaniu szumów w sygnale PUL/DIR, przewody sygnału impulsu/kierunku i przewody silnika nie powinny być ze sobą łączone. Lepiej oddzielić je na co najmniej 10 cm; w przeciwnym razie zakłócające sygnały generowane przez silnik z łatwością zaburzają sygnały kierunku impulsu, powodując błąd położenia silnika, niestabilność systemu i inne awarie.
- Jeśli tylko jeden zasilacz obsługuje wiele napędów **EM542S**, zaleca się równoległe podłączenie sterowników do zasilacza zamiast połączenia szeregowego.
- Zabrania się wyciągania i wtykania złącz P3 i P4 przy włączonym zasilaniu napędu, ponieważ przez cewki silnika przepływa duży prąd (nawet gdy silnik jest zatrzymany). Wyciąganie lub podłączanie złącza P4 przy włączonym zasilaniu spowoduje bardzo wysoki skok napięcia wstecznego EMF, co może spowodować uszkodzenie napędu.

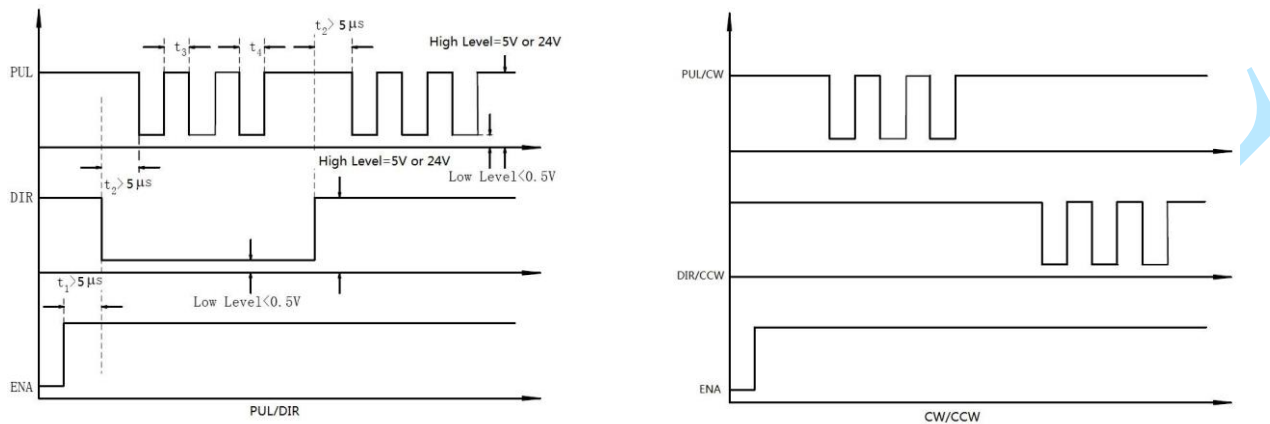
9. Typowe połączenie

Kompletny układ krokowy powinien składać się z silnika krokowego, sterownika krokowego, zasilacza i sterownika (generatora impulsów). Typowe połączenie pokazano na rysunku 12.



10. Wykres sekwencji sygnałów sterujących

Aby uniknąć błędów przy sterowaniu sygnały krok (PUL), kierunek (DIR) i zezwolenie (ENA) muszą być zgodne z parametrami z diagramu poniżej:






Rys. 13 Sekwencja sygnałów sterujących

- t_1 : ENA musi wyprzedzać sygnał DIR o co najmniej $300 \mu s$. Zazwyczaj ENA+ i ENA- są typu NC (niepołączone). Aby uzyskać więcej informacji, zobacz „Konfiguracje złącza P1”.
- t_2 : DIR musi być załączony co najmniej $5 \mu s$ przed sygnałem krok (PUL), aby zapewnić prawidłowy kierunek;
- t_3 : Szerokość impulsu nie mniejsza niż $2,5 \mu s$, zalecany cykl pracy 50%;
- t_4 : Szerokość niskiego impulsu nie mniejsza niż $2,5 \mu s$.

11. Funkcje ochronne

Moduły EM542S są wyposażone w zabezpieczenia przed przepięciami i przetężeniami. Gdy urządzenie jest objęte ochroną przed błędami, czerwona dioda LED będzie migać 1, 2 lub 4 razy w ciągu 3 sekund. Jeśli podłączone jest wyjście błędu, tryb impedancji pomiędzy ALM+ i ALM- zostanie zmieniony (szczegóły patrz rozdział „Konfiguracja wyjścia błędu”).

Priorytet	Liczba mignięć	Sekwencja działania czerwonej diody	Opis
1	Zawsze wł.		Sterownik ma zwarcie lub jest przepalony.
1	1		Gdy prąd szczytowy przekroczy limit, aktywowane jest zabezpieczenie nadprądowe.
2	2		Zabezpieczenie przed przepięciem aktywowane, gdy napięcie robocze napędu jest większe niż 60 V DC

Rys. 14 Wskaźniki błędów

Po włączeniu powyższych zabezpieczeń wał silnika będzie wolny lub czerwona dioda zacznie migać. Zresetuj sterownik, uruchamiając go ponownie, aby działał poprawnie po usunięciu powyższych problemów.

12. Rozwiązywanie problemów

Jeśli napęd nie działa prawidłowo, pierwszym krokiem jest określenie, czy problem ma charakter elektryczny czy mechaniczny. Następnym krokiem jest wyizolowanie komponentu systemu, który jest przyczyną problemu. W ramach tego procesu może być konieczne odłączenie poszczególnych komponentów tworzących system i sprawdzenie, czy działają niezależnie. Ważne jest udokumentowanie każdego etapu procesu rozwiązywania problemów. Możesz potrzebować tej dokumentacji, aby móc do niej wrócić w późniejszym terminie, a szczegóły te znacznie pomogą naszemu personelowi pomocy technicznej w określeniu problemu, jeśli będziesz potrzebować pomocy.

Wiele problemów wpływających na systemy sterowania ruchem można przypisać szumom elektrycznym, błędom oprogramowania sterownika lub błędom w okablowaniu.

Objawy problemu i możliwe przyczyny:

Problem	Przyczyna/Rozwiązanie
Silnik nie obraca się	Brak zasilania. Włącz zasilanie.
	Nieprawidłowe ustawienie rozdzielczości (impuls/obrót)
	Ustawienie prądu przełącznika DIP jest nieprawidłowe
	Wystąpił błąd lub napęd jest wyłączony
Silnik obraca się w złym kierunku	Fazy silnika mogą być odwrócone
	Tryb impulsowania może być nieprawidłowy
Miga czerwona lampka	Czerwone światło mruga 1 raz lub świeci się stale, staraj się nie podłączać silnika i podłącz ponownie zasilanie
	Czerwone światło miga 2 razy, sprawdź napięcie zasilania i podłącz je ponownie
	Czerwone światło miga 5 razy, wskazując, że silnik jest zablokowany
	Ustawiony prąd jest za mały, silnik gubi kroki
Nieregularny ruch silnika	Nieprawidłowe podłączenie silnika lub uszkodzenie cewki silnika.
	Prąd sygnału sterującego nie mieści się w zakresie 7-15mA
	Sygnał sterujący nie spełnia wymagań rozdziału 10. Sprawdź przebieg sygnału sterującego
Silnik zatrzymuje się lub gubi kroki	Prąd wyjściowy napędu jest za mały lub moment obrotowy silnika jest niewystarczający.
	Przyspieszenie jest ustawione zbyt wysoko
	Zbyt niskie napięcie zasilania
	Zmodyfikuj aktywowaną wartość zbrocza, w przeciwnym razie sygnał sterujący będzie zakłócany.
Nadmierne nagrzewanie się silnika i napędu	Nieodpowiednie odprowadzanie ciepła/chłodzenie
	Funkcja automatycznej redukcji prądu nie jest używana
	Prąd jest ustawiony na zbyt wysoki. Zmniejsz prąd wyjściowy