

SU 智能通訊型驅動器

(下集)



厚利貿易

2023 年 5 月 5 日

撰寫人: 陳采婕

SU 智能通訊型驅動器

三種控制方式



SU 系列

一、速度模式

設定 啟動/停止、轉速調整、正/逆轉、加減速時間

功能	範圍	單位	說明
MODE	0~1	-	模式選擇 0:定位模式 / 1:速度模式
RUN	0~1	-	0:停止 / 1:運轉
A	1~1500	0.01s	加速時間
D	1~1500	0.01s	減速時間
V	1~1000	RPM	速度
DIR	0~1	-	0:正轉 / 1:逆轉

- ◆ 「速度模式」下，只需要設定加減速時間、轉速、選擇正/逆轉方向、再執行啟動/停止指令即可完成動作。

二、 定位模式

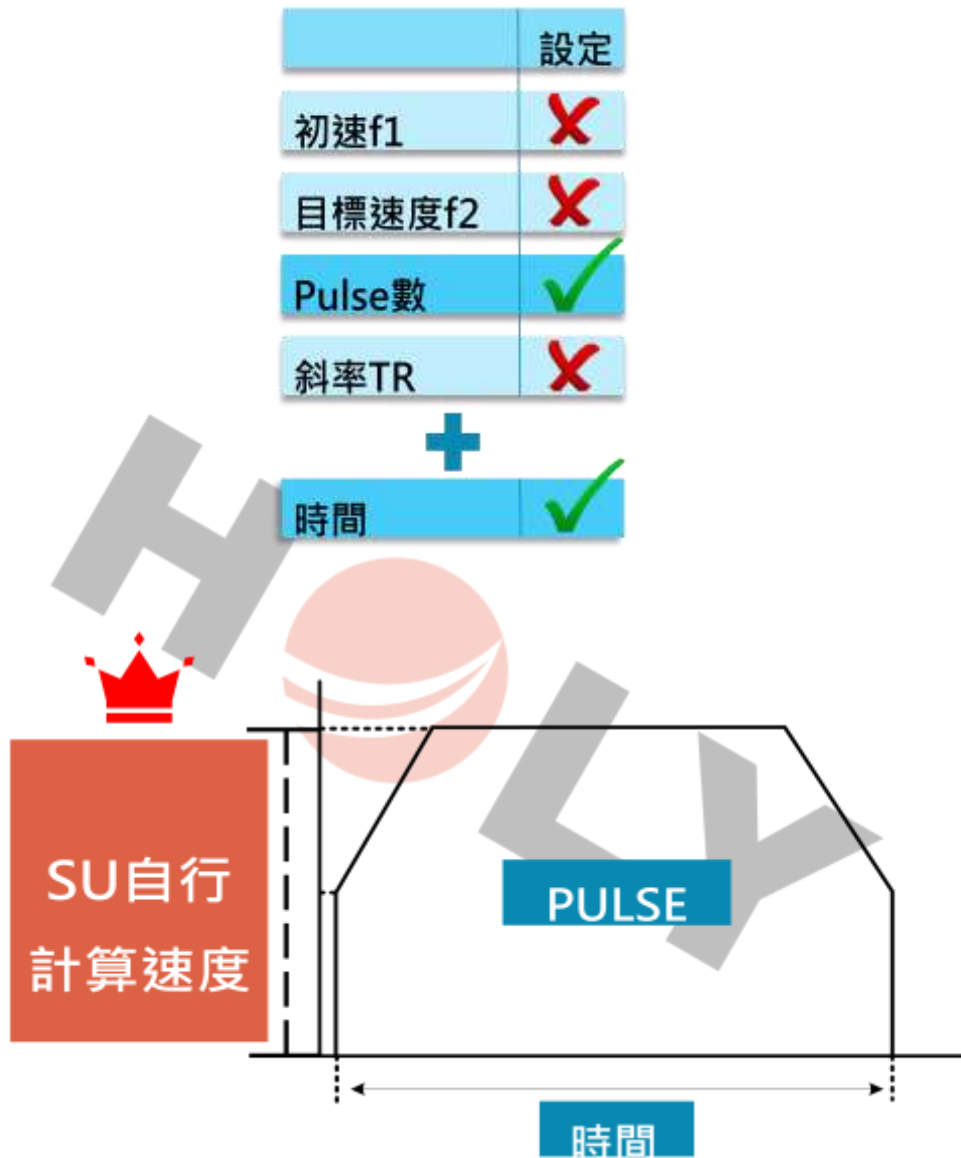
設定 啟動/停止、轉速調整、正/逆轉、加減速時間、運轉角度設定

功能	範圍	單位	說明
MODE	0~1	-	模式選擇 0:定位模式/ 1:速度模式
RUN	0~1	-	0:停止 / 1:運轉
A	1~1500	0.01s	加速時間
D	1~1500	0.01s	減速時間
V	1~1000	RPM	速度
DIR	0~1	-	0:正轉 / 1:逆轉
Pulse Low	0~65535	Pulse	運轉 Pulse 低位
Pulse High	0~65535	Pulse	運轉 Pulse 高位
PO-TIME	0~100	0.1S	定位完成的時間
Resolution	0~8	-	解析度選擇 0~8: 51200/25600/12800/6400 /3200/1600/800/400/200

◆ 「定位模式」下，同樣要做加減速時間、正/逆轉方向選擇、轉速以及運轉 PULSE 設定，再執行啟動/停止指令即可。

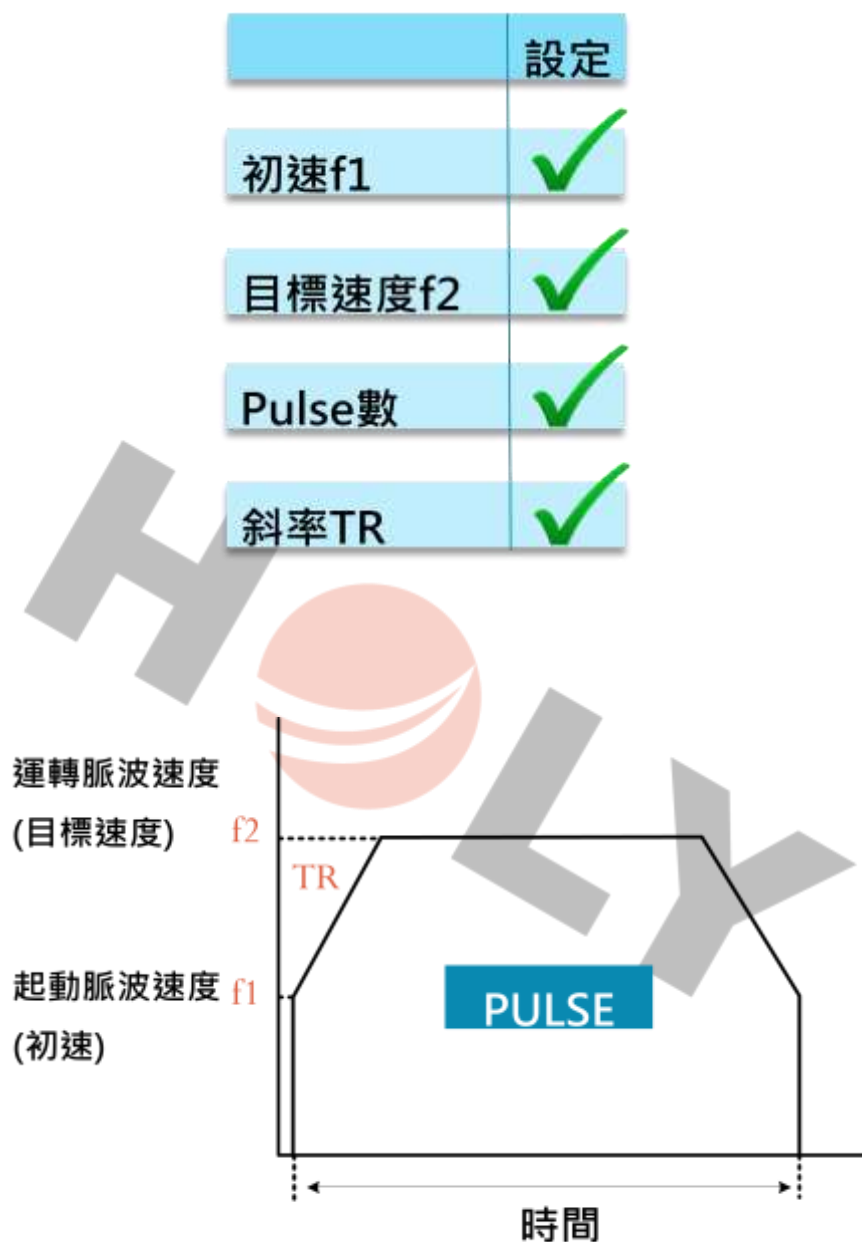
三、 智能模式：

【使用智能模式驅動器】



◆使用智能模式驅動器時，在定位模式下搭配 PO_TIME 定位時間功能，只需設定 Pulse 數以及時間，SU 智能通訊型驅動器即可自行計算速度，節省了設定初速、目標速度及斜率計算...等的時間。

【使用一般模式驅動器】



◆使用一般模式驅動器時，需設定初速 f_1 、目標速度 f_2 、Pulse 數、斜率...等，而斜率的計算也是讓大家覺得最麻煩地方，因為斜率太陡馬達會失步，斜率太平緩又會拉長定位時間。

省成本、省空間

- ◆若機台有 12 軸，PLC 要擴充 12 組脈波模組，PC 也需要 12 軸軸卡
- ☛則增加成本，也佔電控箱的空間。

省配線

- ◆使用一條網路線，連線台數可達 247 台。

抗干擾

- ◆一般步進馬達 CW/CCW 大部份為開集極，若多軸運用下，較易有干擾的問題。
- ☛使用 MODBUS RTU 傳送數據，則有預防互相干擾的特性。

產業應用



金屬研磨加工



面板檢測段