

# Switch馬達

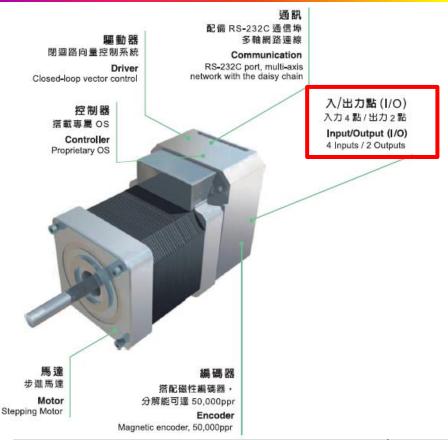
報告者: 田宇庭 Jun. 26, 2024

# 章節

- 馬達規格(配件介紹
- 馬達接線
- 馬達公用軟體
- 腳位時序介紹



## 馬達規格



入力電源電壓 Input Supply Voltage	DC24V ± 10%
入力電源電流 Input Supply Current Rated	2.6 / 3.4 A 連續轉矩出力/最高轉矩出力 ( Continuous Torque / Rated Peak Torque )



# 馬達配件(I/O)

# CM1C1-400S, 主要是跟PLC的I/O連接, 腳位圖請看" 馬達接線"

馬達連接線

Motor Cable

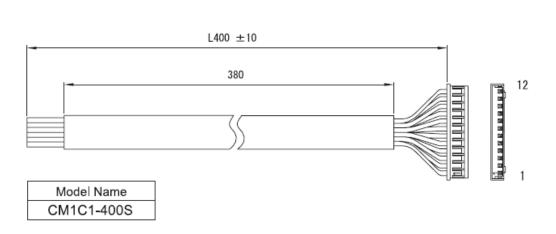
CM1C1-400S (400mm)

標準配線

Standard Motor Cable.



■ 馬達線外型尺寸(單位:mm) Accessory Motor Cable Dimension (UNIT: mm)





# 馬達配件(RS232)

RS232 通訊線

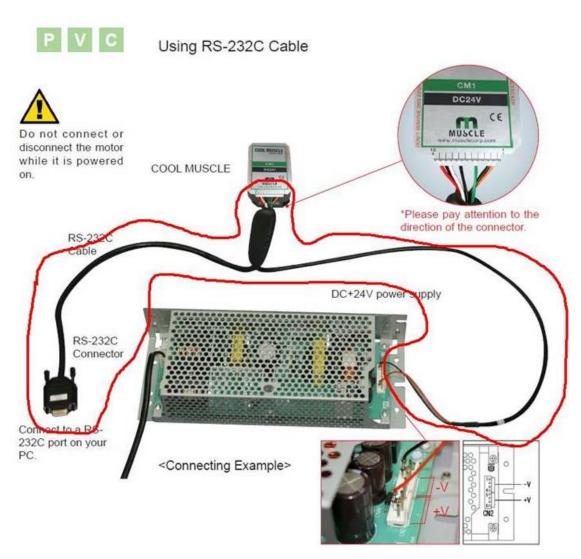
RS232C Cable

CM1C2-2000A (2000mm)

連結電腦序列埠.為編輯參數或程式時所需

RS232C Cable is required to connect Cool Muscle to a serial port of PC. You would need it for variou of setting.







# 馬達接線(CM1C1-400S)

]1 CM1-C-23L-20E	7	
 	1.DC24(10)	DC24V
	2.DC0V(	DC0V
 	3.INPUT2-(信	Reset(PLC OUTPUT)
 	4.0UTPUT2(#	Alarm(PLC INPUT)
	5.0UTPUT1(%)	InPosition(PLC INPUT)
	6.INPUT4(≝	Bank3(PLC OUTPUT)
 	7.INPUT3(%	Bank2(PLC OUTPUT)
	8.INPUT1(:::	回原點(PLC OUTPUT)
	9.INPUT2+(灰	DC24V
 	10.INPUT1+(=	DC24V
 L	11	外殼接地(3.5mm

#### 接頭 PIN 位配置

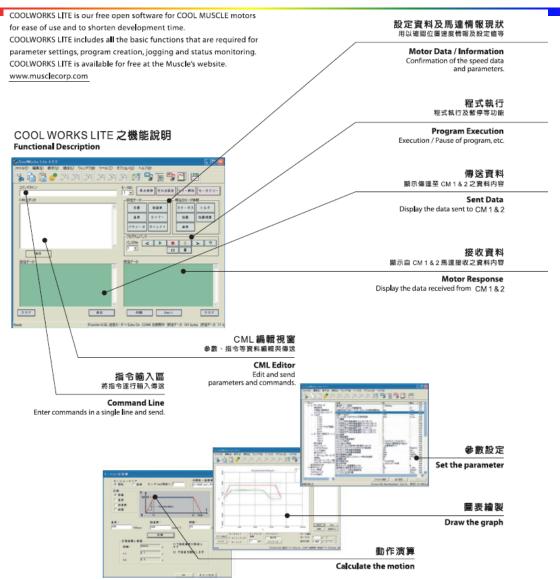
PIN	顏色 Color	名稱 Name	機能	脈波 Pulse		類比	通信
PIN			Function	cw/ccw	Step / Dir	Analog	Computer
1	橘色 Orange	+24V DC IN	電源入力 Motor Power				
2	黑色 Black	GROUND 1	接地 GND				
3	棕色 Brown	INPUT 2—	PIN9 共同信號 Return For Pin 9	ccw-	Direction—		
4	黃色 Yellow	OUTPUT 2	數位出力,類比出力,串列訊號 TX Digital Output, Serial TX, Analog Output				下位側通信 Serial
5	級色 Green	OUTPUT 1	類比出力,串列訊號 TX Digital Output, Serial TX				上位側通信 Serial
6	藍色 Blue	INPUT 4	數位入力,類比入力 Digital Input, Analog Input			V+	
7	紫色 Purple	INPUT 3	數位入力 Digital Input				
8	黑色 Black	INPUT 1-	PIN10 共同信號 Return For Pin10	cw-	Step-		
9	灰色 Gray	INPUT 2+	數位入力,脈波輸入,串列訊號 RX Digital Input, Pulse Counter, Serial RX	ccw+	Direction+		下位側通信 Serial
10	白色 White	INPUT 1+	數位入力,脈波輸入,串列訊號 RX Digital Input, Pulse Counter, Serial RX	CW+	Step+		上位側通信 Serial
11	黑色 Black	GROUND 2	接地 GND			V-	
12	紅色 Red	+5V DC OUT	5V電壓輸出 (Max.10mA) 5V Power Out (Max.10mA)				



# 軟體連結

https://www.dropbox.com/sh/68pbjyzg5isz8nk/AAAT91bwdJgQKwS2ByVgLM94a/Cool%20muscle%E8%B3%87%E6%96%99/Software?dl=0&preview=CWL4.4.4\_installer.zip&subfolder\_nav\_tracking=1







# 軟體使用範例

1. 若想知道馬達狀態,在Command Line裡輸入[?99] 在按下Enter 鍵,Response欄位即可回應馬達所對應 的狀態





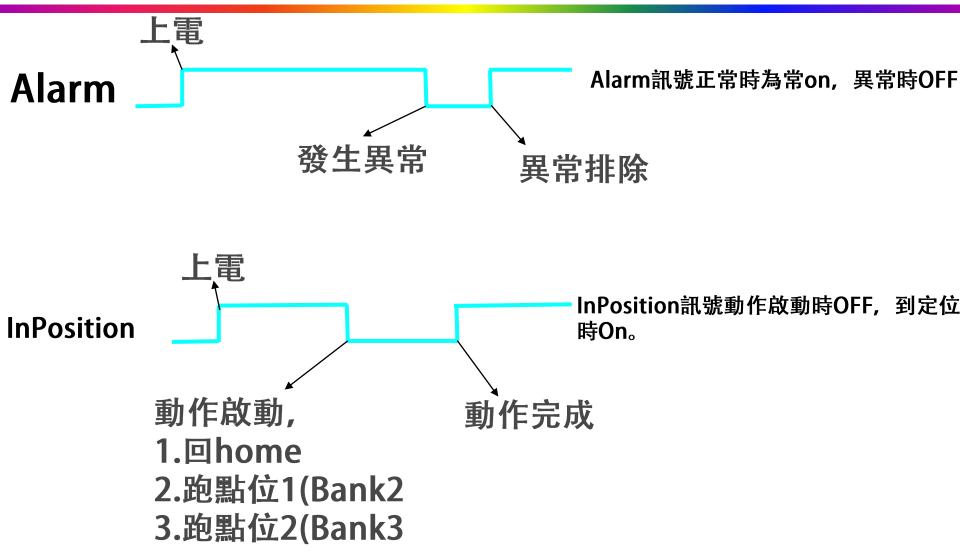
軟體使用範例

L		固议化		ш		4.0V变15,121旦巴王比例停到。
Γ	K42	原點搜尋高速	1	5000	10	100pps 設定回原點速度
		CONTRACT LINES				1

- 1. 若想知道馬達回原點速度,在Command Line裡 輸入[k42]在按下Enter鍵, Response欄位即可回 應馬達所對應的狀態
- 2. 若想改變馬達回原點速度,在Command Line裡輸入[k42=20]在按下Enter鍵,即可改變馬達回原點速度,最後要在Command Line裡輸入[\$]完成設定。



# 腳位時序介紹





## 腳位時序介紹



# 馬達剛送電時,一定要先回原點。 回完原點才能跑Bank2和Bank3。