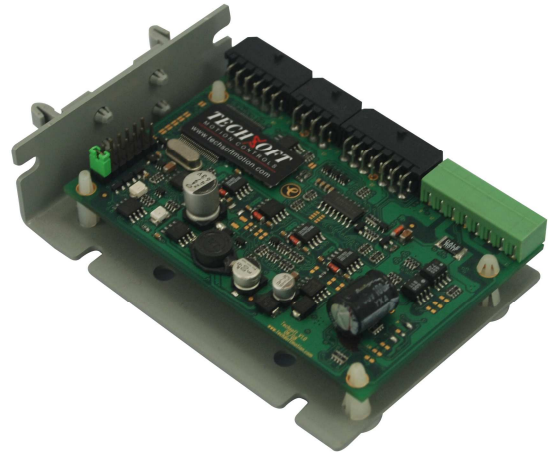


### 主要特性

- ▶ 全数字 DSP 伺服驱动器带内置运动控制器，艺术化设计
- ▶ 控制直流有刷，无刷 (AC/DC)、直线、步进电机，不受任何厂家限制
- ▶ RS232/CAN/CANopen 通信，可组成多达 256 轴网络运动控制系统
- ▶ 兼容 0-5V 模拟或数字 (编码器跟随 A, B 或脉冲+方向) 参考量输入控制
- ▶ 典型 10-bit 20KHz PWM 频率带可编程设置
- ▶ 典型 10KHz 电流环刷新率带可编程设置
- ▶ 典型 1KHz PIDF 速度环或 PIDFF 位置环刷新率带可编程设置
- ▶ 反馈可选: 霍尔传感器+增量编码器, 或仅有增量编码器, 或线性霍尔传感器
- ▶ 全贴片工艺
- ▶ 结构紧凑 112×70×24.5 mm, 35mm 导轨安装, 高性价比
- ▶ RS232 通信, 波特率可达 115K, CAN 2.0B 可达 1Mbits, 兼容 CANopen (DS301, DSP402)
- ▶ 基于 Windows 设置软件 EasySetup / EasyMotion Studio 进行参数设置, 调整分析, 编程
- ▶ 可编程单轴独立 (Stand-alone) 或从 (Slave) 轴运行模式 (分布式智能网络控制, 多达 256 轴)
- ▶ 位置、速度、转矩控制模式, 在线调整控制环参数与更改运动模式
- ▶ 可编程 T、S 型曲线, 一阶或三阶 PT/PVT 插补, 电子齿轮和凸轮
- ▶ 可编程 TML 指令包括: 运动指令, 程序跳转, I/O 处理, 数学和逻辑运算, 来自其他驱动器的远程控制
- ▶ 在所有驱动器之间作多轴同步运动
- ▶ 基于 Windows 或 Linux 运动函数库 TML\_LIB for PC, 可在 C/C++/C#/VB/Delphi/Labview 环境下开发应用程序
- ▶ 基于 PLC 运动函数库 TML\_LIB for PLC, 可在西门子 S7-300/400, 欧姆龙 CJ1 系列 PLC 上快速执行运动控制应用

### 功率范围

峰值电流	16Arms
连续电流	5Arms
供电电压	12-48VDC



- ▶ 6 个可编程数字输入 (使能、复位、左右限位、通用)
- ▶ 2 个可编程高速数字差分输入, 可配置为脉冲+方向或编码器跟随 A, B 信号输入
- ▶ 6 个可编程数字输出
- ▶ 2 个 0-5V (±10V 可选) 模拟量输入带内部滤波
- ▶ 四象限再生运行
- ▶ 逻辑电源与电机电源可单一或分开供电
- ▶ 全面的保护设计, 过流、过压、欠压、短路、接地故障、 $I^2t$ 、控制错误

## 简介

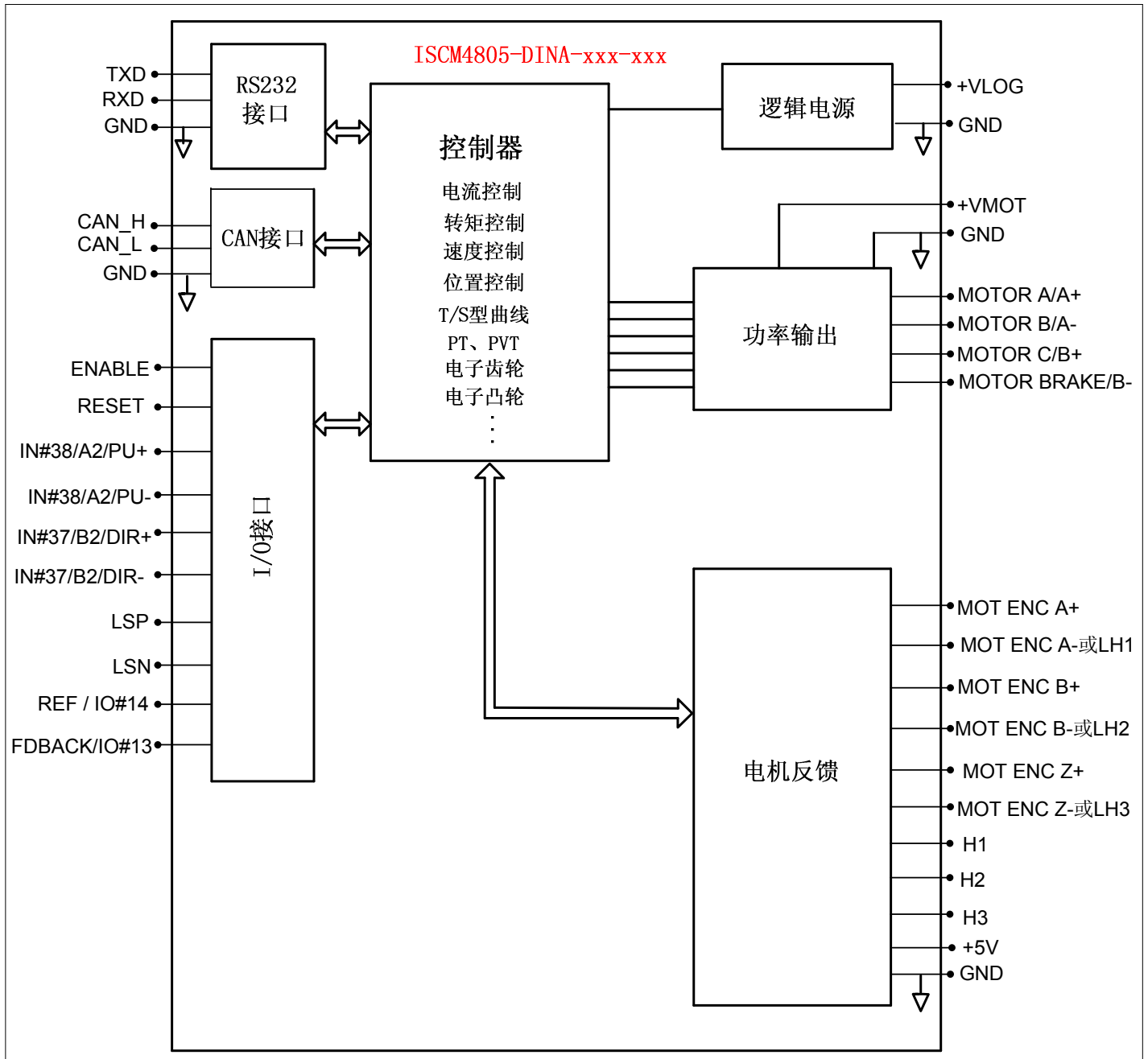
ISCM4805-DINA 系列基于最新 DSP 数字电机控制技术开发,集电机驱动、运动控制、PLC 功能为一体,控制驱动直流有刷、无刷(AC/DC)、直线、2/3 相步进电机。一个基于 Windows 的配置编程软件 EasySetup/EasyMotion Studio 为驱动器提供了一个完整、强大的同一应用软件平台,从电机参数检测、PID 参数自动调整到图形化运动编程、性能评估分析即可简单快速地完成。同时,通过 PC 或 PLC 运动控制函数库 TML\_LIB 可为客户基于 Windows 或 Linux 在 C/C++, C#, VB, Delphi 环境或西门子 S7-300/400, 欧姆龙 CJ1 系列 PLC 上快速执行复杂的客户化运动控制应用,大大缩短开发时间,降低成本。

驱动器与电机参数及预定义的运动序列均存放在 EEPROM 中,也可从该 EEPROM 中完整地读取这些参数,保存在 PC 中供以后使用。

## 电气特性

直流供电电压	逻辑: 12...48VDC 电机: 12...48VDC
峰值电流	16Arms
最大连续电流	5Arms
最小负载电感	50uH@12VDC, 200 μ H@48VDC
典型 PWM 频率	20KHZ
工作环境温度	0°C-60°C
最高保护温度	80°C
最小关闭欠压	10VDC
最大关闭过压	60VDC
最小逻辑供电电源	12VDC (+/-5%)@0.5A

功能块图



## 模拟量与数字 I/O 连接

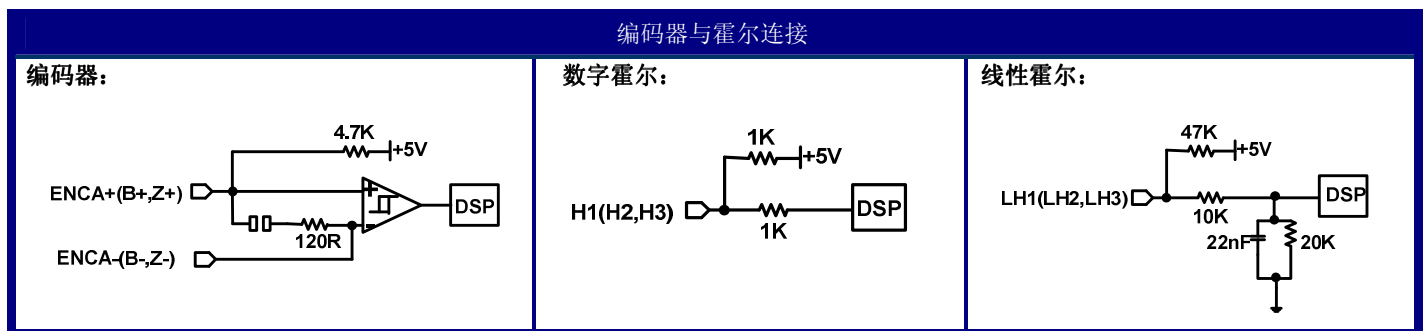
ISCM4805-DINA 有 2 个模拟量输入接口，参考模拟量与模拟量反馈接口(测速发电机)，分辨率为 10 位，带数字滤波和死区设置，与 2 个可编程数字 I/O 共享(0 ... 3.3 V)。ISCM4805-DINA 共 6 个数字输入，24V 兼容，光电隔离，2 个为通用，2 个为限位开关，2 个为复位和使能(可做急停用)，共 2 个为脉冲+方向或第二编码器差分输入，24V/5V 可选，最大脉冲频率可达 1M/S(不用时可编程作为通用输入)。共 6 个可编程数字输出，设置为高时输出 24V，最大驱动电流 150mA，4 个为通用输出，2 个为伺服准备和伺服报警输出。

## 通讯连接

根据应用的需要进行 RS232/CAN 接口的联结。其中 CAN 接口的两个信号 CAN\_H 和 CAN\_L 之间需要外接 120Ω 的网络终端电阻，CAN 网络与其他电路是隔离的。

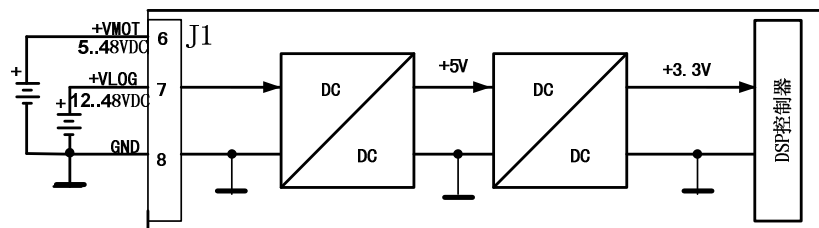
## 电机连接

电机连接包括：电机相线连接，编码器，霍尔传感器的连接。PWM 逆变器将电机电压转换为电机工作时所需电压波形来驱动电机各相，编码器和霍尔接口可以是 5V 单端、集电极开路或 RS-422 差分，驱动器 DSP 内部正交编码器电路四倍频编码器物理分辨率，因此相当于将编码器分辨率增加了 2 位。霍尔传感器用来检测无刷电机转子的位置。



## 电源连接

电源连接包括电机电源和逻辑电源的连接，可使用分开或单一电源供电：12-48 VDC。  
逻辑电源电压转换：



备注：请将电源线的正极和负极正确的接入，否则将可能损坏您的驱动器。

## LED 指示灯

ISCM4805-DINA 有 2 个 LED 指示灯。

绿色指示灯在上电后当驱动器初始化结束时点亮，当有任何错误发生时关闭。

红色指示灯当功率逆变器错误信号产生时点亮或当 OUT12 设为低电平时点亮。故障状态包括：过压、欠压、过流、短路、接地故障、 $I^2t$ 、控制错误。

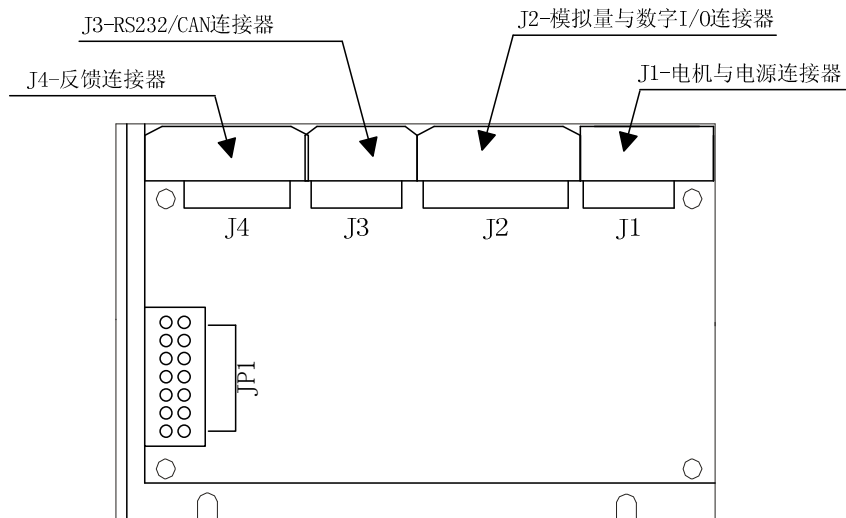
## 上电

在第一次上电前，请仔细检查以下事项：

- 供电电源连接及电压值
- 电机连接

- 串行电缆连接
  - 在 PC 上安装 EasySetUp/EasyMotion Studio，通过串口联接泰科驱动器
- 确认所有的连线正确后给系统上电。

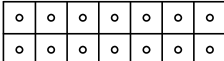
### 连接器布局图



管脚功能

电机与电源-J1连接器			
管脚	管脚名称	管脚功能/注释	连接器匹配端子
1	A / A+	<ul style="list-style-type: none"> <li>• 2 相步进电机 A+相</li> <li>• 3 相步进电机 U 相</li> </ul>	 <p>SH220/220R-3. 5-8p</p>
2	B / A-	<ul style="list-style-type: none"> <li>• 2 相步进电机 A-相</li> <li>• 3 相步进电机 V 相</li> <li>• 无刷电机 B 相</li> <li>• 直流有刷电机负端 Motor-</li> </ul>	
3	C / B+	<ul style="list-style-type: none"> <li>• 2 相步进电机 B+相</li> <li>• 三相步进电机 W 相</li> <li>• 无刷电机 C 相</li> </ul>	
4	BRAKE/B-	<ul style="list-style-type: none"> <li>• 2 相步进电机 B-相</li> <li>• 刹车输出用于外部刹车电阻 (为无刷电机)</li> </ul>	
5	Earth	<ul style="list-style-type: none"> <li>• 外壳地 Earth</li> </ul>	
6	+VMOT	<ul style="list-style-type: none"> <li>• 电机电源输入正: 12-48VDC</li> </ul>	
7	+VLOG	<ul style="list-style-type: none"> <li>• 逻辑电源输入正: 12-24VDC</li> </ul>	
8	GND	<ul style="list-style-type: none"> <li>• 逻辑与电机电源地 Ground</li> </ul>	

RS232/CAN-J3连接器			
管脚	管脚名称	管脚功能/注释	连接器匹配端子
1	GND	<ul style="list-style-type: none"> <li>• 地</li> </ul>	 <p>YY-5950-W08RT</p>
2	TX232	<ul style="list-style-type: none"> <li>• RS-232 数据发送</li> </ul>	
3	RX232	<ul style="list-style-type: none"> <li>• RS-232 数据接收</li> </ul>	
4	GND	<ul style="list-style-type: none"> <li>• 地</li> </ul>	
5	CAN_H	<ul style="list-style-type: none"> <li>• CAN 总线输入正 (在支配位期间为正), 无光隔</li> </ul>	
6	CAN_L	<ul style="list-style-type: none"> <li>• CAN 总线输入负 (在支配位期间为负), 无光隔</li> </ul>	
7	CAN_H	<ul style="list-style-type: none"> <li>• CAN 总线输入正 (在支配位期间为正), 无光隔</li> </ul>	
8	CAN_L	<ul style="list-style-type: none"> <li>• CAN 总线输入负 (在支配位期间为负), 无光隔</li> </ul>	

模拟量与数字I/O-J2连接器			
管脚	管脚名称	管脚功能/注释	连接器匹配端子
1	ENABLE	<ul style="list-style-type: none"> <li>• 使能输入, 24V 兼容数字输入, 高电平有效, 连接到 24V 禁止 PWM 信号输出, 电机松开</li> </ul>	 <p>YY-5950-W14RT</p>
2	RESET	<ul style="list-style-type: none"> <li>• 复位输入, 24V 兼容数字输入, 高电平有效, 连接到 24V 复位驱动器</li> </ul>	
3	IN#38/A2/PU+	<ul style="list-style-type: none"> <li>• 默认5V输入, 光电隔离, 在驱动器做脉冲+方向控制模式时做为脉冲信号的</li> </ul>	
4	IN#38/A2/PU-	<ul style="list-style-type: none"> <li>• 默认5V输入, 光电隔离, 在驱动器做脉冲+方向控制模式时做为脉冲信号的差分负输入</li> <li>• 24 输入可选, 或用作通用 I/O 输入时请联系我们</li> </ul>	
5	IN#37/B2/DIR+	<ul style="list-style-type: none"> <li>• 默认5V输入, 光电隔离, 在驱动器做脉冲+方向控制模式时做为方向信号的差分正输入</li> <li>• 24V 输入可选, 或用作通用 I/O 输入时请联系我们</li> </ul>	
6	IN#37/B2/DIR-	<ul style="list-style-type: none"> <li>• 默认5V 输入, 光电隔离, 在驱动器做脉冲+方向控制模式时作为方向信号</li> </ul>	

7	GND	• 驱动器内部地 GND
8	GND	• 驱动器内部地 GND
9	REF / IO#14	• 0...5V 模拟量输入, 可用作模拟量位置、速度或转矩参考量输入, 带内部滤波器 (4KHZ) • 24V 兼容数字输入 • 24V 兼容数字输出
10	FDBACK/ O#13	• 0...5V 模拟量输入, 可用作模拟量位置或速度反馈输入 (来自测速发电机), 带内部滤波器 (4KHZ) • 24V 兼容数字输入 • 24V 兼容数字输出
11	LSP	• 24 V 兼容输入, 正向限位开关 • 24V 兼容数字输出
12	LSN	• 24 V 兼容输入, 负向限位开关 • 24V 兼容数字输出
13	+5V	• 5V 电源正 (内部提供)
14	NC	空

反馈-J4连接器			连接器匹配端子
管脚	管脚名称	管脚功能/注释	
1	+5V	• 5V 电源正 (内部提供)	 <p>YY-5950-W12RT</p>
2	GND	• 地	
3	ENCA+	• 单端编码器 A 或差分编码器 A+	
4	ENCA-/LH1	• 差分编码器 A-或线性霍尔 Linear Hall1	
5	ENCB+	• 单端编码器 B 或差分编码器 B+	
6	ENCB-/LH2	• 差分编码器 B-或线性霍尔 Linear Hall2	
7	ENCZ/CAPI+	• 单端编码器 Z 或差分编码器 Z+	
8	ENCZ/CAPI-/LH3	• 差分编码器 Z-或线性霍尔 Linear Hall3	
9	H1	• 霍尔信号 Hall 1	
10	H2	• 霍尔信号 Hall 2	
11	H3	• 霍尔信号 Hall 3	
12	FG	• 接屏蔽线或外壳地 Earth	

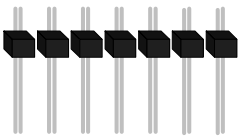
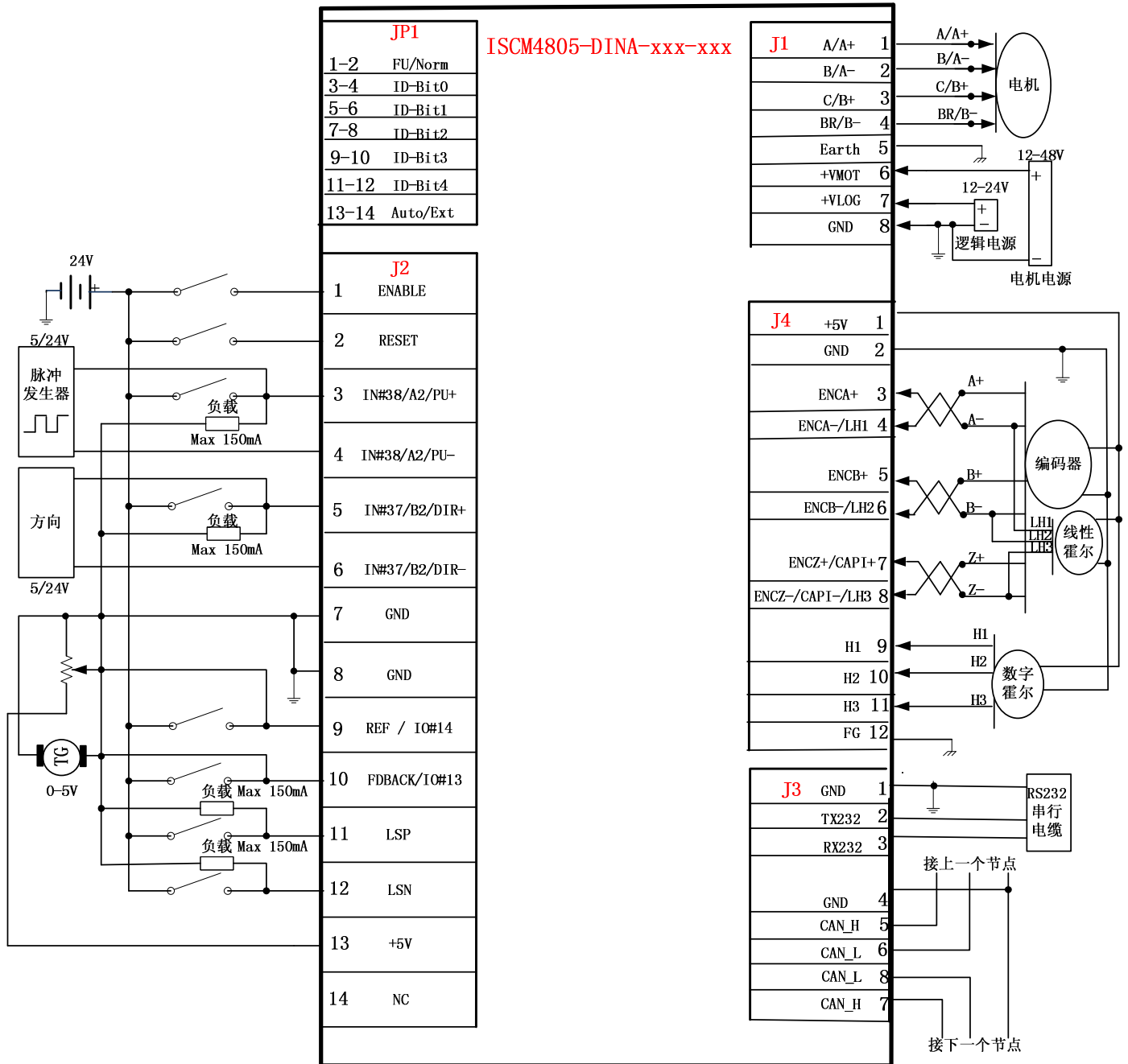
JP1 设置	
<b>位置 1-2 : FU / Norm</b> •SHORT: 用户不可用 •OPEN: 正常运行	<b>JP1 匹配端子</b> 
<b>位置 3-4, 5-6, 7-8, 9-10 和 11-12: ID 位选择用于选择轴 ID 号。</b> 驱动器上电时, 这些跳线被取样且轴 ID 号被相应的配置, 见表 1。	
<b>位置 13-14: Auto / Ext</b> •SHORT: ISCM4805-DINA 自动运行 Autorun(Stand-alone)模式: 当复位后, 自动执行 E2ROM 中的程序。 •OPEN: ISCM4805-DINA 外部(Slave)模式, 当复位后, 驱动器等待执行外部命令	

表 1. 轴 ID 配置

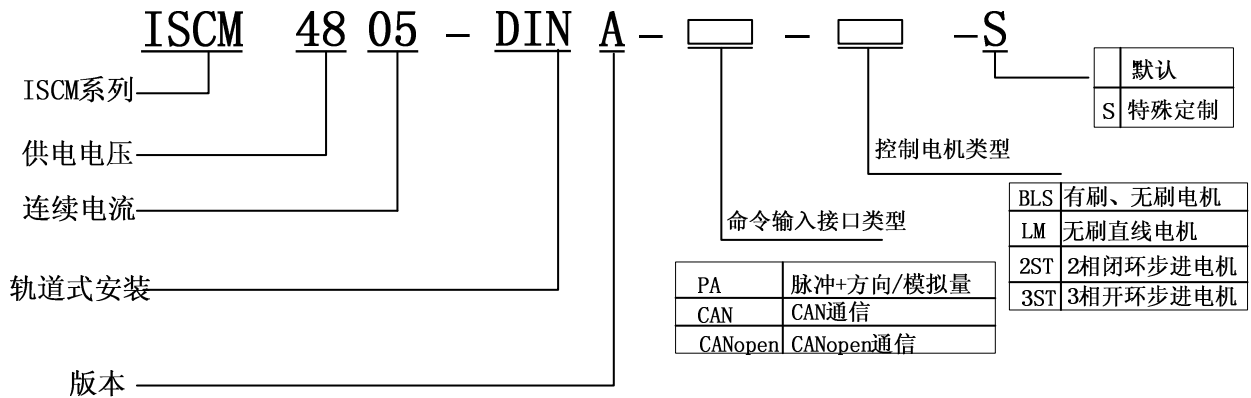
JP1 位置					轴 ID 号
11-12	9-10	7-8	5-6	3-4	
ID – Bit4	ID – Bit3	ID – Bit2	ID – Bit1	ID – Bit0	
OPEN	OPEN	OPEN	OPEN	OPEN	255
OPEN	OPEN	OPEN	OPEN	SHORT	1
OPEN	OPEN	OPEN	SHORT	OPEN	2
OPEN	OPEN	OPEN	SHORT	SHORT	3
OPEN	OPEN	SHORT	OPEN	OPEN	4
OPEN	OPEN	SHORT	OPEN	OPEN	5
OPEN	OPEN	SHORT	SHORT	OPEN	6
OPEN	OPEN	SHORT	SHORT	SHORT	7
OPEN	SHORT	OPEN	OPEN	OPEN	8
OPEN	SHORT	OPEN	OPEN	SHORT	9
OPEN	SHORT	OPEN	SHORT	OPEN	10
OPEN	SHORT	OPEN	SHORT	SHORT	11
OPEN	SHORT	SHORT	OPEN	OPEN	12
OPEN	SHORT	SHORT	OPEN	SHORT	13
OPEN	SHORT	SHORT	SHORT	OPEN	14
OPEN	SHORT	SHORT	SHORT	SHORT	15
SHORT	OPEN	OPEN	OPEN	OPEN	16
SHORT	OPEN	OPEN	OPEN	SHORT	17
SHORT	OPEN	OPEN	SHORT	OPEN	18
SHORT	OPEN	OPEN	SHORT	SHORT	19
SHORT	OPEN	SHORT	OPEN	OPEN	20
SHORT	OPEN	SHORT	OPEN	SHORT	21
SHORT	OPEN	SHORT	SHORT	OPEN	22
SHORT	OPEN	SHORT	SHORT	SHORT	23
SHORT	SHORT	OPEN	OPEN	OPEN	24
SHORT	SHORT	OPEN	OPEN	SHORT	25
SHORT	SHORT	OPEN	SHORT	OPEN	26
SHORT	SHORT	OPEN	SHORT	SHORT	27
SHORT	SHORT	SHORT	OPEN	OPEN	28
SHORT	SHORT	SHORT	OPEN	SHORT	29
SHORT	SHORT	SHORT	SHORT	OPEN	30
SHORT	SHORT	SHORT	SHORT	SHORT	31

备注：32-255 的轴 ID 号可通过 *AXISID* 轴设置命令或软件进行设置。

系统连接示意图



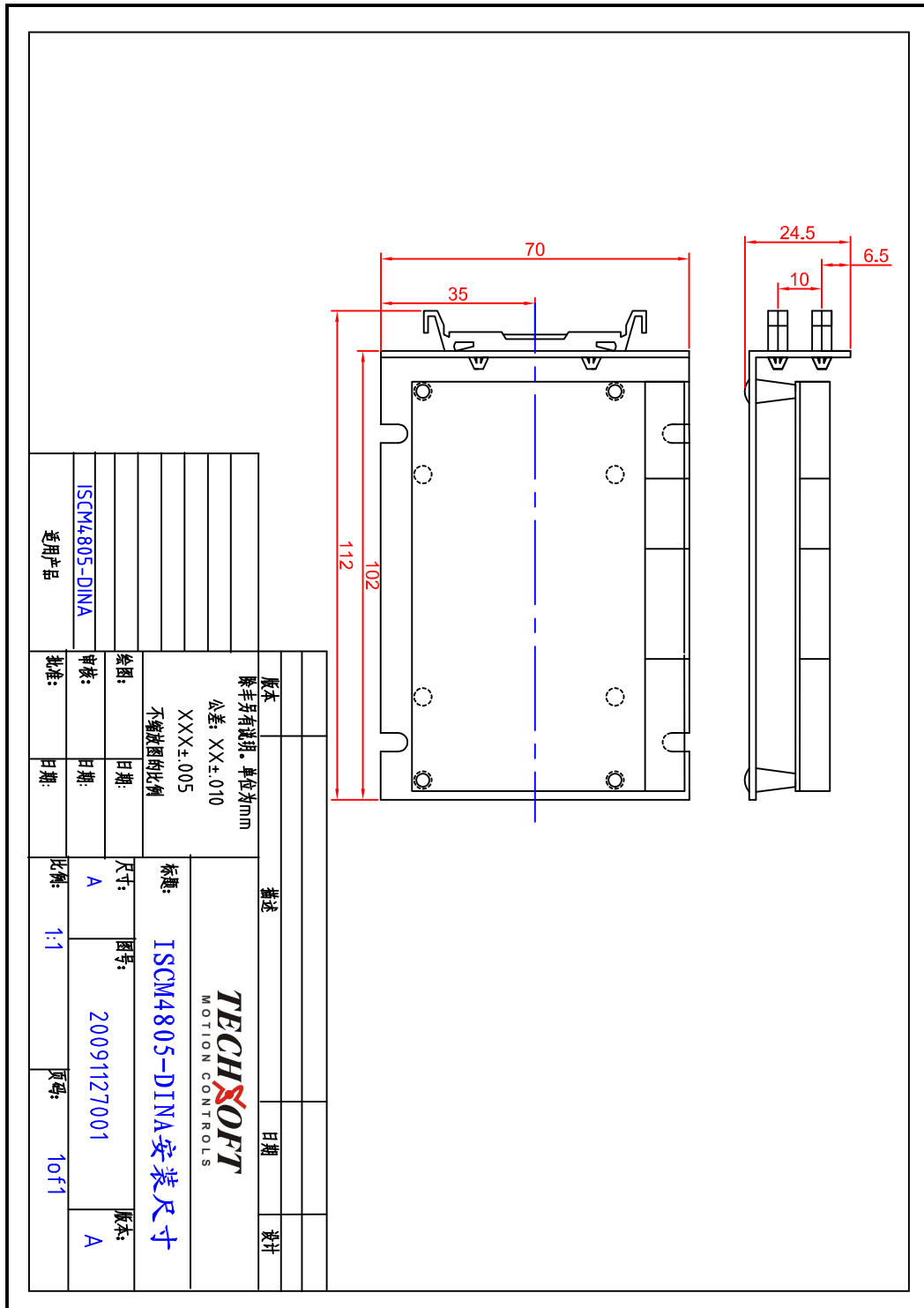
型号命名规定



备注：所有型号均带有RS232接口为参数配置调整

举例说明：如果您想要驱动直流有刷伺服电机，通过脉冲+方向控制，无其他特殊要求，那么选择的型号为：**ISCM4805-DINA-PA-BLS**

机械安装尺寸



感谢您选购本公司产品，本篇内容的目的是使您快速安装使用本产品，从而帮助您快速地搭建起您的系统，关于如何配置该驱动器以及如何编程的细节详见该产品的用户手册和软件帮助，更多资料请浏览我们的网站：<http://www.techsoftmotion.com>

本公司保留本手册修改权，恕不另行通知！