

2DM2280 DRIVER DIGITAL DE MOTOR DE PASSO







1. Visão Geral

O driver 2DM2280 é um driver digital de motor de passo de duas fases baseada na tecnologia DSP. O 2DM2280 tem um avançado controle de algoritimos no qual pode trazer um nível único de suavidade no sistema, proporcionando um torque otimizado e uma inestabilidade de intervalo médio. A resolução de micropasos e a corrente para cada motor pode ser configurada de acordo com cada aplicação. O controle de algoritimos de multi-passo pode fazer o motor de ter uma performance de sistema suave. O controle de algoritimos de compensação de torque melhora o torque do motor em altas velocidades. O controle de algoritimo de autoconhecimento do motor e a tecnologia de autoconfiguração dos parâmetros oferecem respostas otimizadas com diferentes motores e fáceis de usar. O algoritimo de controle de suavidade pode aumentar a aceleração e desaceleração do motor. Essas características fazem com que o 2DM2280 seja a solução ideal para as aplicações.

2. Características

- ◆ Parâmetro de autoconfiguração e autoconhecimento do motor.
- ◆ Controle de multi-passo interno
- ◆ Baixo ruído, baixo aquecimento e movimentos suaves.
- ◆ Compensação de torque em alta velocidade
- ◆ Tecnologia de controle de corrente variável, alta eficiência atual
- Controle de aceleração e desaceleração interna, ótima melhoria na suavidade de partida e parada do motor.

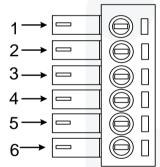




- ◆ Suporta modos PUL/DIR e CW/CCW
- ◆ Armazenamento da posição do motor
- ◆ Entradas opticamente isoladas e compatíveis com 5V e 24V
- Micropasso definido pelo usuário
- Resolução de micropasso e corrente de saída programáveis
- ◆ Proteção contra sobrecorrente, sobretensão e baixa tensão
- ◆ A luz verde significa que o driver funcionando corretamente. Luz vermelha significa que o driver entrou em proteção.

3. Introdução

3.1 Controle de sinal de entrada

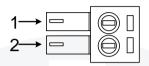


| Pino | Simbologia | Nome | Observações |
|------|------------|------------------|----------------|
| 1 | DIR- | Sinal Direção - | Compatível com |
| 2 | DIR+ | Sinal Direção + | 5V ou 24V |
| 3 | PLS- | Sinal de Pulso - | Compatível com |
| 4 | PLS+ | Sinal de Pulso + | 5V ou 24V |
| 5 | ENA- | Sinal Habilita - | Compatível com |
| 6 | ENA+ | Sinal Habilita + | 5V ou 24V |



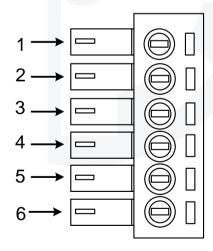


3.2 Pinos de saída ALM



| Pino | Simbologia | Nome | Observações |
|------|------------|-------------------------|------------------------------|
| 1 | ALM+ | Sinal de saída alarme + |] |
| 2 | ALM- | Sinal de saída alarme - | ★ ★ ★ ★ ★ ★ ★ ★ ★ ★ ★ |

3.3 Pinos de interface de energia







| Pino | Identificação | Simbol. | Nome | Observações |
|------|-----------------------|---------|---------------|-------------|
| 1 | Pino de entrada | A+ | Fase A+ | Fase A do |
| 2 | - Conexão das | A- | Fase A- | motor |
| 3 | fases do motor | B+ | Fase B+ | Fase B do |
| 4 | lases do illotor | B- | Fase B- | motor |
| 5 | Pinos de | AC1 | 80V - 240V AC | |
| 6 | entrada de energia | AC2 | | |

4. Índice tecnologico

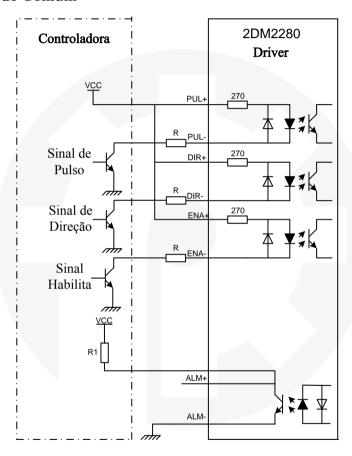
| Tensão de entrada | | 80~240VAC | |
|-----------------------------|------------------------------|--|--|
| Corrente de saída | | 8A | |
| Máx. Frequência de pulso | | 200KHz | |
| Taxa de co | omunicação | 57.6Kbps | |
| Proteção | | Pico de sobrecorrente 15A±10% Valor de sobretensão 350V | |
| Dimensões (mm) | | $192\times127\times85$ | |
| Peso | | Aproximadamente 1500g | |
| | Meio Ambiente | Evitar poeira, óleo e gases corrosivos | |
| F '6 ~ | Temperatura de operação | +70°C Max | |
| Especificações ambienais | Temperatura de armazenamento | -20°C ~+80°C | |
| | Humidade | 40~90%RH | |
| | Método de resfriamento | Refrigeração natural ou ventilação forçada | |





5. Conexões de controle de sinal

5.1 Anodo Comum



Observações:

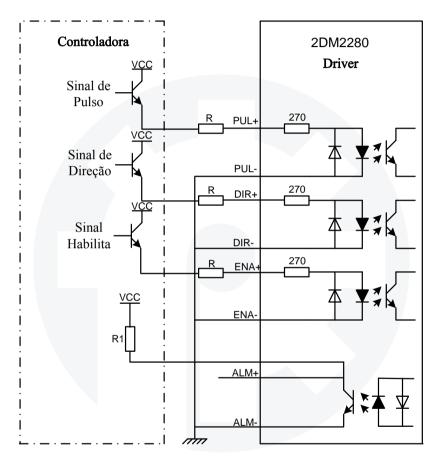
VCC é compatível com 5V ou 24V;

 $R(3\sim5K)$ deve ser conectado ao terminal de sinal de controle.





5.2 Catodo comum



Observações:

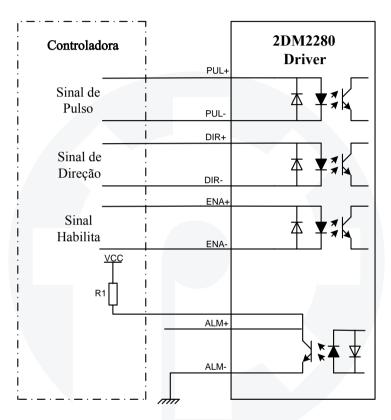
VCC é compatível com 5V ou 24V;

R(3~5K) deve ser conectado ao terminal de sinal de controle.





5.3 Sinal Diferencial



Observações:

VCC é compatível com 5V ou 24V;

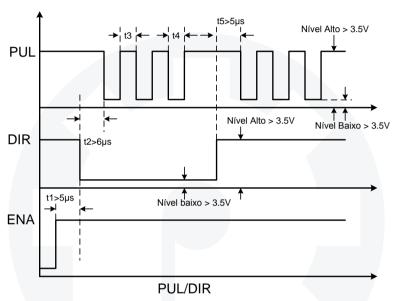
R(3~5K) deve ser conectado ao terminal de sinal de controle.





5.5 Sequência de gráfico de controle de sinais

Para evitar algumas falhas operacionais e desvios, PUL, DIR respeitar algumas regras conforme diagrama abaixo:



Observações:

- a. t1: ENA deve estar a frente de DIR por pelo menos 5µs. Normalmente, ENA+ e ENA- são NC (Não conectados).
- b. t2: DIR deve estar a frente do degrau ativo de PUL por pelo menos 6μs para garantir a direção correta
- c. t3: A largura de pulso não deve ser menor que 2.5µs;
- d. t4: Largura do nível baixo não deve ser menor que 2.5µs.





6. Configuração do DIP Switch

6.1 Configuração de corrente

A configuração de corrente pode ser vista na tabela abaixo.

| Chave DIP Corrente | SW1 | SW2 | SW3 |
|--------------------|-----|-----|-----|
| Default | 0 | 0 | 0 |
| 2.2A | 1 | 0 | 0 |
| 3.2A | 0 | 1 | 0 |
| 4.5A | 1 | 1 | 0 |
| 5.2A | 0 | 0 | 1 |
| 6.3A | 1 | 0 | 1 |
| 7.2A | 0 | 1 | 1 |
| 8.2A | 1 | 1 | 1 |

6.2 Configuração de corrente com o motor parado

SW4 é usado para configurar a corrente quando o motor está parado. "OFF" significa que a corrente de motor parado é configurada pra ser a metade da corrente dinâmica configurada. Os detalhes podem ser visto na décima seção. "ON" significa que a corrente de motor parado é a mesma da corrente dinâmica configurada.





6.3 Configuração de micropasso

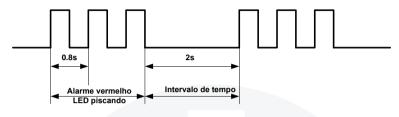
A configuração de micropasso é feita de acordo com a tabela abaixo..

| Chave DIP Corrente | SW5 | SW6 | SW7 | SW8 |
|--------------------|-----|-----|-----|-----|
| Default | 1 | 1 | 1 | 1 |
| 400 | 0 | 1 | 1 | 1 |
| 800 | 1 | 0 | 1 | 1 |
| 1600 | 0 | 0 | 1 | 1 |
| 3200 | 1 | 1 | 0 | 1 |
| 6400 | 0 | 1 | 0 | 1 |
| 12800 | 1 | 0 | 0 | 1 |
| 25600 | 0 | 0 | 0 | 1 |
| 1000 | 1 | 1 | 1 | 0 |
| 2000 | 0 | 1 | 1 | 0 |
| 4000 | 1 | 0 | 1 | 0 |
| 5000 | 0 | 0 | 1 | 0 |
| 8000 | 1 | 1 | 0 | 0 |
| 10000 | 0 | 1 | 0 | 0 |
| 20000 | 1 | 0 | 0 | 0 |
| 25000 | 0 | 0 | 0 | 0 |



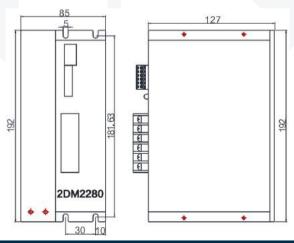


7. Alarme de erro e frequência de cintilação do LED



| Freq. de Cintilação | Descrição do erro | |
|------------------------|--|--|
| 1 | Erro ocorre quando a corrrente da bobina do motor excede o limite de corrente do driver. | |
| 2 | Erro de tensão de referência no driver. | |
| 3 | Erro de carregamento de programa no driver | |
| 4 | Erro ocorre quando a tensão de entrada é maior do que o limite de tensão do driver. | |

8. Dimensões de instalação (mm)

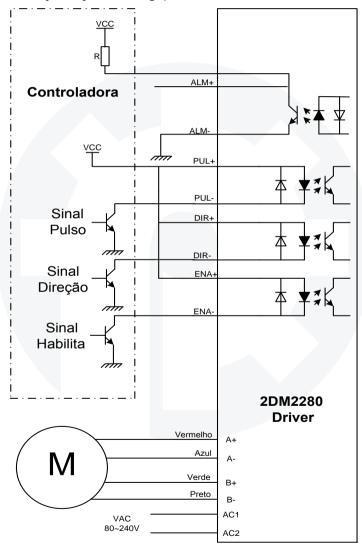






9. Conexão típica

Abaixo, o esquema padrão de ligação do 2DM2280.







10. Métodos de processos para erros e problemas comuns

Erros

10.1 Luz de alimentação desligada

■ Sem tensão na entrada, favor checar o circuito fornecedor de energia. A alimentação pode estar baixa ou desligada.

10.2 Luz vermelha de alarme ligada

- Ter certeza se o motor está conectado com o driver.
- O driver está com a tensão mais alta ou mais baixa que a tensão de trabalho. Favor, aumente ou diminua a tensão de fornecimento.

10.3 Motor não funciona com pulso

- Ter certeza se o cabo de pulso está conectado da forma correta.
- Ter certeza que o tipo de entrada de pulso corresponde ao tipo real de entrada de pulso.
- O driver está desabilitado

