



UMot

**STEPPER DRIVE
专心/专业/专注 MANUAL
步进驱动器手册**

CHONGQING UMOT TECHNOLOGY CO.,LTD

UM242

V2.4

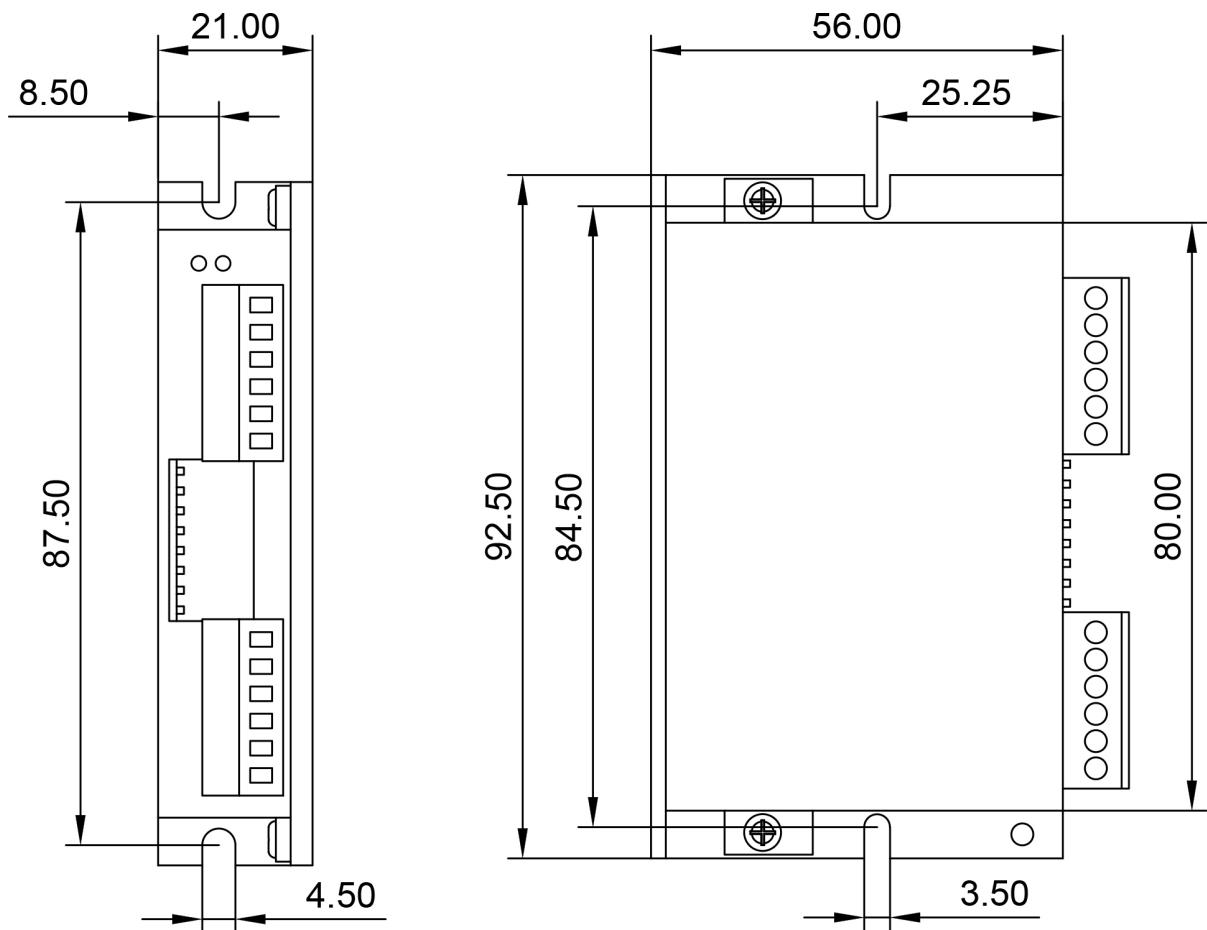
/产品概述



采用最新32位ARM数字处理技术，驱动器控制算法采用先进的变电流技术和先进的变频技术，驱动器发热小，电机振动小，运行平稳。用户可以设置200~25000内的任意细分以及额定电流内的任意电流值，能够满足大多数场合的应用需要。由于采用内置微细分技术，即使在低细分的条件下，也能够达到高细分的效果，低中高速运行都很平稳，噪音超小。驱动器内部集成了参数上电自动整定功能，能够针对不同电机自动生成最优运行参数，最大限度发挥电机的性能。

| | |
|-------|-----------------------------|
| 供电电压 | 8-36VDC |
| 输出电流 | 最大2.2安培（峰值） |
| 电流控制 | PID电流控制算法 |
| 细分设置 | 拨码开关设定，16种选择 |
| 速度范围 | 选配合适的步进电机，最高可达3000rpm |
| 共振抑制 | 自动计算共振点，抑制中频振动 |
| 参数自适应 | 驱动器初始化自动检测电机参数、优化控制性能 |
| 脉冲模式 | 支持方向&脉冲，CW/CCW双脉冲，A/B正交脉冲输入 |
| 脉冲滤波 | 2MHz数字信号滤波器 |
| 空闲电流 | 在电机停止运行后电流自动减半 |

/安装尺寸



/电气、机械和环境指标

电气指标

| 说明 | 最小值 | 典型值 | 最大值 | 单位 |
|------------|-----|-----|-----|-----|
| 输出电流 | 0.2 | - | 2.2 | A |
| 输入电源电压 | 8 | 24 | 36 | VDC |
| 控制信号输入电流 | 6 | 10 | 16 | mA |
| 控制信号接口电平 | 4.5 | 5 | 28 | VDC |
| 输入信号最小脉冲宽度 | 1.5 | - | - | us |
| 步进脉冲频率 | 0 | - | 160 | KHz |
| 绝缘电阻 | 500 | - | - | MΩ |

使用环境参数

| | | |
|------|----|------------------------------------------------------|
| 冷却方式 | | 自然冷却或强制风冷 |
| 使用环境 | 场合 | 不能放在其它发热的设备旁，要避免粉尘、油雾、腐蚀性气体，湿度太大及强振动场所，禁止有可燃气体和导电灰尘； |
| | 温度 | -5°C ~ +50°C |
| | 湿度 | 40 ~ 90%RH |
| | 振动 | 5.9m/s ² MAX |
| 保存温度 | | -20°C~80°C |
| 使用海拔 | | 1000米以下 |
| 重量 | | 约 90 克 |

加强散热方式

- 1、驱动器的可靠工作温度通常在60°C以内，电机工作温度为80°C以内；
- 2、建议使用时选择自动半流方式，马达停止时电流自动减一半，以减少电机和驱动器的发热；
- 3、安装驱动器时请采用竖着侧面安装，使散热齿形成较强的空气对流；必要时机内靠近驱动器处安装风扇，强制散热，保证驱动器在可靠工作温度范围内工作。

/接口和接线介绍

控制信号接口

| 名称 | 功能 |
|------|-------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------|
| PUL+ | 脉冲信号：脉冲上升沿有效；PUL高电平时4.5~28VDC，低电平时0~0.5V。为了可靠响应脉冲信号，脉冲宽度应大于1.5μs。 |
| PUL- | |
| DIR+ | 方向信号：高/低电平信号，为保证电机可靠换向，方向信号应先于脉冲信号至少2μs建立。电机的初始运行方向与电机的接线有关，互换任一相绕组（如A+、A-交换）可以改变电机初始运行的方向，DIR高电平时4.5~28VDC，低电平时0~0.5V。 |
| DIR- | |

| | |
|------|-----------------------------------------------------------------------------------------------------------|
| ENA+ | 使能信号：此输入信号用于使能或禁止。ENA+接4.5~28VDC，ENA-接低电平（或内部光耦导通）时，驱动器将切断电机各相的电流使电机处于自由状态，此时步进脉冲不被响应。当不需用此功能时，使能信号端悬空即可。 |
| ENA- | |

供电接口

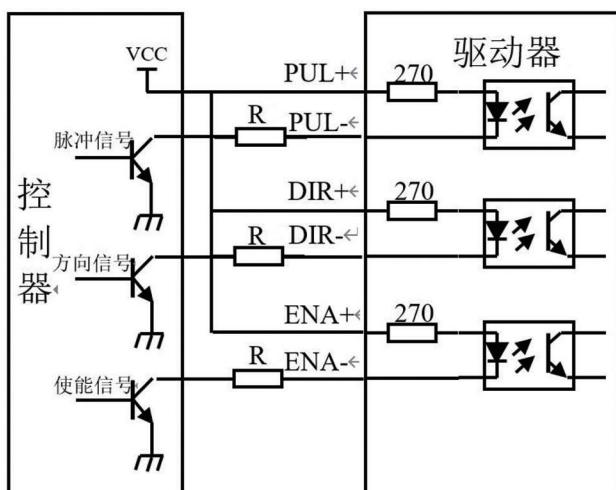
| 名称 | 功能 |
|-------|------------------------------------|
| GND | 直流电源地 |
| +VDC | 直流电源正极，供电电压范围：直流8~36VDC，推荐24VDC工作。 |
| A+、A- | 电机A相线圈接口。 |
| B+、B- | 电机B相线圈接口。 |

状态指示

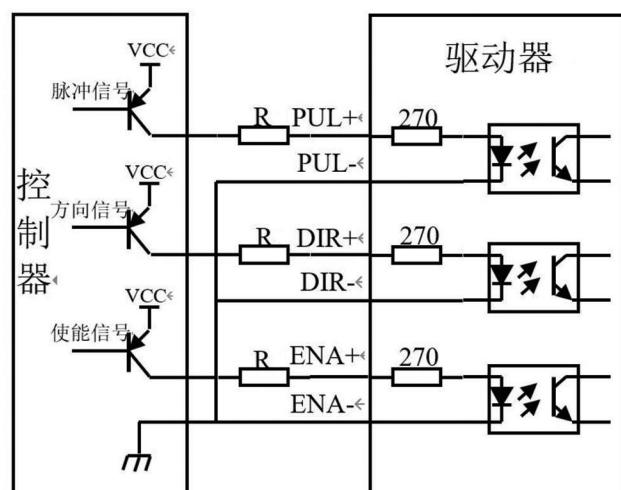
绿色LED为电源指示灯，当驱动器接通电源时，该LED常亮；当驱动器切断电源时，该LED熄灭。红色LED为故障指示灯，当出现故障时，该指示灯以3秒钟为周期循环闪烁；当故障被用户清除时，红色LED常灭。红色LED在3秒钟内闪烁次数代表不同的故障信息，具体关系如下表所示：

| 序号 | 闪烁次数 | 红色LED闪烁波形 | 功能 |
|----|------|-------------------------------------------------------------------------------------|-----------|
| 1 | 1 |  | 过流或相间短路故障 |
| 2 | 2 |  | 过压故障 |
| 3 | 3 |  | 无定义 |
| 4 | 4 |  | 无定义 |

控制信号接口电路

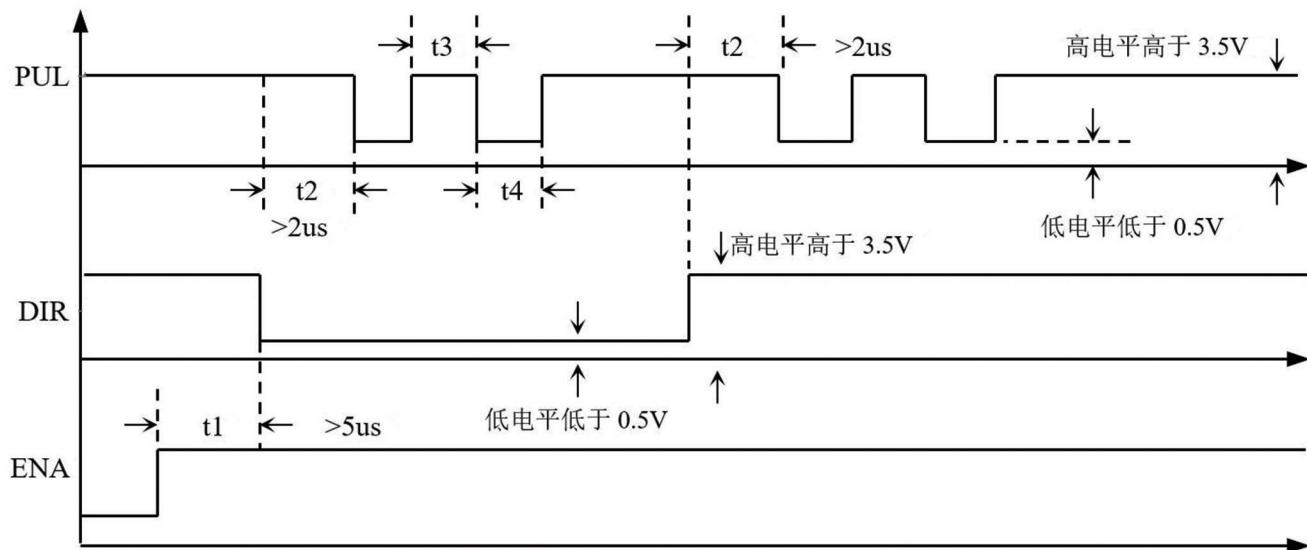


共阳极接法



共阴极接法

控制信号时序图

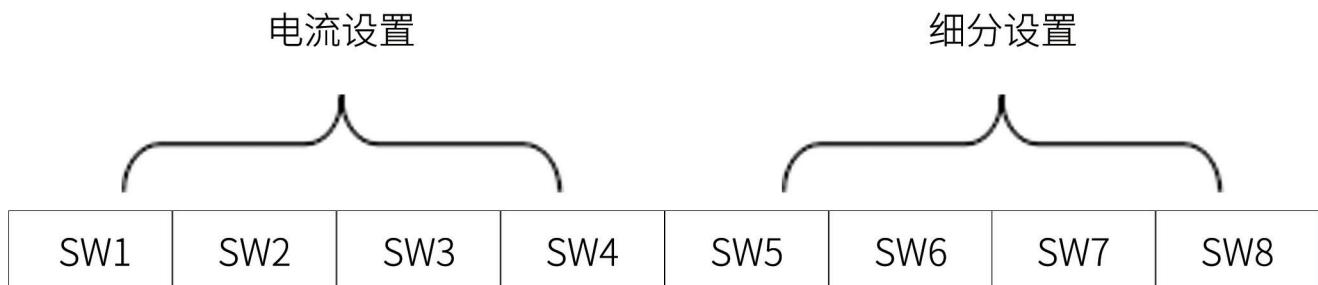


注释：

- 1、t₁: ENA（使能信号）应提前DIR至少5μs，确定为高。一般情况下建议ENA+和ENA-悬空即可。
- 2、t₂: DIR至少提前PUL下降沿2μs确定其状态高或低。
- 3、t₃: 脉冲宽度至少不小于2μs。
- 4、t₄: 低电平宽度不小于2μs。

/电流、细分拨码开关设定

驱动器采用八位拨码开关设定细分精度、动态电流、静止半流以及实现电机参数和内部调节参数的自整定。详细描述如下：



工作（动态）电流设定

| 均值电流 | SW1 | SW2 | SW3 | SW4 |
|------|-----|-----|-----|-----|
| 0.2A | on | on | on | on |
| 0.3A | off | on | on | on |
| 0.4A | on | off | on | on |
| 0.5A | off | off | on | on |
| 0.6A | on | on | off | on |
| 0.7A | off | on | off | on |
| 0.8A | on | off | off | on |
| 0.9A | off | off | off | on |
| 1.0A | on | on | on | off |
| 1.1A | off | on | on | off |
| 1.2A | on | off | on | off |
| 1.4A | off | off | on | off |
| 1.6A | on | on | off | off |
| 1.8A | off | on | off | off |
| 2.0A | on | off | off | off |
| 2.2A | off | off | off | off |

静止（静态）电流设定：

静态电流可用默认为自动半流。

细分设置

| 步数/转 | SW5 | SW6 | SW7 | SW8 |
|--------------|-----|-----|-----|-----|
| Default[200] | on | on | on | on |
| 400 | off | on | on | on |
| 800 | on | off | on | on |
| 1600 | off | off | on | on |
| 3200 | on | on | off | on |
| 6400 | off | on | off | on |
| 12800 | on | off | off | on |
| 25600 | off | off | off | on |
| 1000 | on | on | on | off |
| 2000 | off | on | on | off |
| 4000 | on | off | on | off |
| 5000 | off | off | on | off |
| 8000 | on | on | off | off |
| 10000 | off | on | off | off |
| 20000 | on | off | off | off |
| 25000 | off | off | off | off |

注意：驱动器只能驱动两相混合式步进电机，不能驱动三相和五相步进电机。

/保护功能**1、短路保护**

当发生相间短路或驱动器内部过流时，驱动器红灯闪亮1次，且在3秒内反复闪亮。此时必须排出故障，重新上电复位。

2、过压保护

当输入电压高于38V时，驱动器红灯闪亮2次，且在3秒内反复闪亮。此时必须排出故障，重新上电复位。

3、电机开路保护

当电机开路或没有接时，驱动器驱动器红灯闪亮4次，且在3秒内反复闪亮。此时必须排出故障，重新上电复位。

△ 注意：由于驱动器不具备电源正负极反接保护功能，因此，上电前请再次确认电源正负极接线正确。正负极接反将导致烧坏驱动器中的保险管！

/常见问题及对策

| 现象 | 可能情况 | 解决措施 |
|----------------|-----------|------------------------------|
| 电机不转 | 电源灯不亮 | 检查供电电路，正常供电 |
| | 电机轴有力 | 脉冲信号弱，信号电流加大至7-16mA |
| | 细分太小 | 选对细分 |
| | 电流设定是否太小 | 选对电流 |
| | 驱动器已保护 | 重新上电 |
| | 使能信号为低 | 此信号拉高或不接 |
| | 对控制信号不反应 | 未上电 |
| 电机转向错误 | 电机线接错 | 任意交换电机同一相的两根线（例如A+、A-交换接线位置） |
| | 电机线有断路 | 检查并接对 |
| 报警指示灯亮 | 电机线接错 | 检查接线 |
| | 电压过高或过低 | 检查电源 |
| | 电机或驱动器损坏 | 更换电机或驱动器 |
| 位置不准 | 信号受干扰 | 排除干扰 |
| | 屏蔽地未接或未接好 | 可靠接地 |
| | 电机线有断路 | 检查并接对 |
| | 细分错误 | 设对细分 |
| | 电流偏小 | 加大电流 |
| 电机加速时堵转 | 加速时间太短 | 加速时间加长 |
| | 电机扭矩太小 | 选大扭矩电机 |
| | 电压偏低或电流太小 | 适当提高电压或电流 |



重庆优摩特科技有限公司
CHONGQING UMOT TECHNOLOGY CO.,LTD



热线电话 /023-86132606

邮箱：info@umottech.com | 网址：www.umotmotor.cn

公司地址：重庆市九龙坡区火炬大道101号城市日记11-18号