

UMOT 优摩特®

STEPPER DRIVE

专心/专业/专注 MANUAL

步进驱动器手册

CHONGQING UMOT TECHNOLOGY CO.,LTD

UM246

V1.0

目录

1.产品概述.....	- 2 -
2.应用环境及安装.....	- 2 -
2.1 应用环境要求.....	- 2 -
2.2 驱动器安装尺寸.....	- 3 -
2.3 驱动器安装要求.....	- 3 -
3.驱动器端口和接线.....	- 3 -
3.1 端口功能说明.....	- 3 -
3.2 电源输入.....	- 4 -
3.3 控制信号接线.....	- 5 -
3.3.1 IN 端口：用于脉冲指令的连接。.....	- 5 -
3.3.2 ENA 端口：用于使能或禁止。.....	- 5 -
4.拨码及运行参数设置.....	- 5 -
4.1 电流设置.....	- 6 -
4.2 细分设置.....	- 6 -
5.驱动器工作状态 LED 指示.....	- 9 -
6.常见问题及对策.....	- 10 -

1.产品概述

UM246 步进驱动器，基于 TI 公司 32 位 DSP 处理芯片的平台，采用内部 PID 电流控制算法设计，具有优异的性能表现。内置微细分技术使得 UM246 步进驱动器具有低噪音、低振动、低发热和高速大力矩输出的特点，能够很好的适应于步进电机的大部分运用场合。

UM246 驱动器可通过拨码开关选择运行电流和细分，有 16 种细分、16 种电流选择，具有过压，欠压，过电流保护，其输入输出控制信号均采用光电隔离。

供电电源	直流 DC24 - 160 V/交流 AC20-110V
输出电流	拨码开关设定，16 种选择，最大 8.2 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

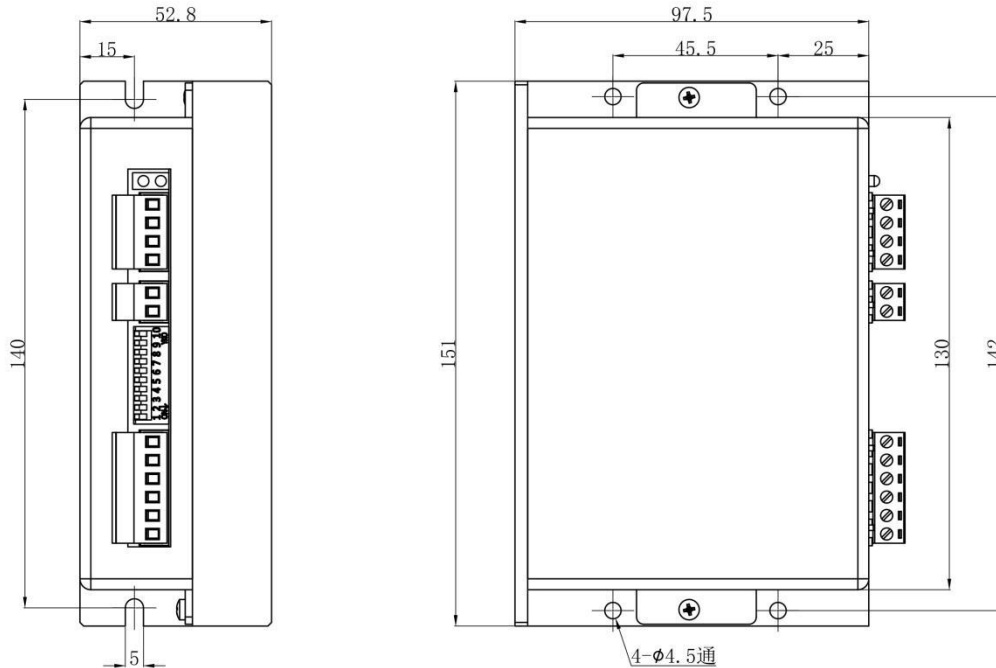
2.应用环境及安装

2.1 应用环境要求

项目	UM246 步进驱动器
安装环境	避免粉尘、油污、腐蚀性环境
振动	0.5G (4.9m/s ²) Max
使用温度/湿度	0 °C ~ 45 °C / 90%RH 以下（无凝露）

储运温度	-10 °C ~ 70 °C
冷却方式	自然冷却/远离发热源
防水等级	IP54

2.2 驱动器安装尺寸



2.3 驱动器安装要求

安装时请将驱动器采用垂直或水平站立方式，正面朝前、顶部朝上以利散热。

组装时注意避免钻孔屑及其它异物掉落驱动器内部。

安装时请用 M3 螺丝固定。

安装附近有振动源时（如冲钻床等），请使用振动吸收器或加装防振橡胶垫片。

多台驱动安装于控制柜内时，请注意摆放位置需保留足够的空间，以取得充分的散热；如有需要可配置散热风扇，保证控制柜内良好的散热条件。

3. 驱动器端口和接线

3.1 端口功能说明

功能	标号	定义	备注
----	----	----	----

电源输入端子	V+	输入直流电源正极	交流 AC20~110V 直流 DC24~160V
	V-	输入直流电源负极	
电机线端子	A+	连接电机 A 相绕组两端	
	A-		
	B+	连接电机 B 相绕组两端	
	B-		
脉冲接线	PUL+	脉冲输入接口	电平 3.3~24V 兼容
	PUL-		
	DIR+	方向输入接口	
	DIR-		
使能接线	ENA+	使能控制接口	
	ENA-		

3.2 电源输入

驱动器工作电源为直流电源，输入电压范围在交流 AC20~110V/直流 DC24~160V 之间。驱动器工作方式为恒电流控制，工作时，驱动器通过将输入的电源按 PWM 斩波的方式输出给电机。因此输入的电源会影响驱动器的表现。

电源选择参照：

电压：

步进电机具有随着电机速度升高而力矩下降的特性，而输入电源电压的高低会影响电机高速力矩下降的幅度。适当提高输入电源的电压可以增强电机在高速运行时的转矩输出。因此，如果期望获得较好的高速性能，则需要提高驱动器的供电电压；而低速时的应用，选择稍小的电压，可以适当降低电机的发热。

电流：

驱动器工作的过程是将输入的高电压低电流的电源转换成电机绕组两端的低电压高电流。因此电源的电流会低于驱动器输出给电机的电流值。实际使用时，根据电机的型号、负载转矩等因素选用合适的电源。

再生电压的影响：

步进电机在工作时，同样保留发电机的特性。在减速时，负载积累的动能会转化为电能经过驱动器的电路。这一部分能量会叠加到驱动器电路和输入电源上，引起驱动器电路和电源的保护。在设定电机运行指令时，应注意加减速时间的设置。另外，在驱动器断电时，拉动负载使电机运动时会看到驱动器 LED 指示灯亮。这一现象也跟上述原因有关。

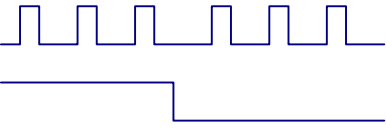
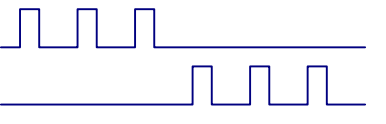
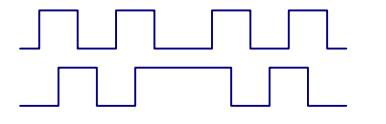
3.3 控制信号接线

3.3.1 IN 端口：用于脉冲指令的连接。

标准 UM246 系列驱动器信号接口为脉冲形式，UM246 可以接收三种脉冲指令信号。

上位控制器可以是 PLC、单片机、控制卡、控制器等脉冲信号发生装置。

UM246 驱动器可接受的脉冲电平为：3.3V~24V（无需串电阻）

脉冲&方向（PUL + DIR）	
双脉冲（CW + CCW）	
正交脉冲（A/B 正交脉冲）	

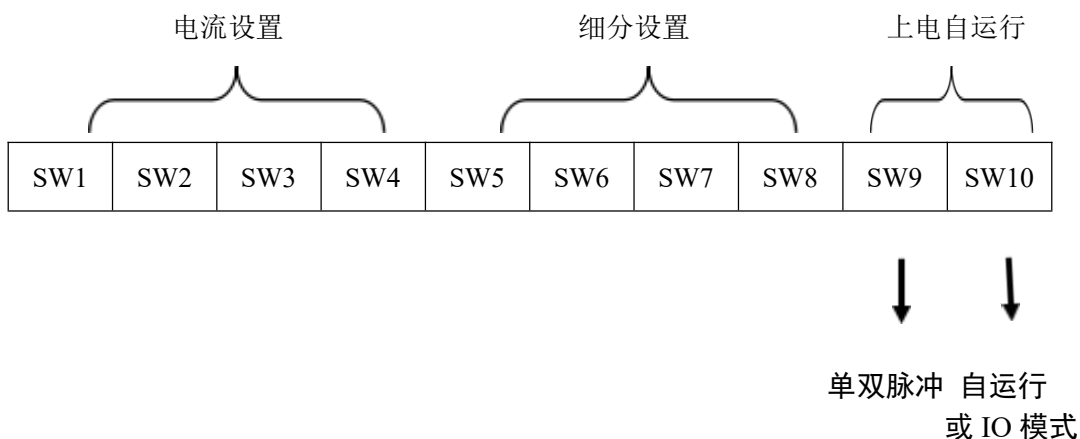
3.3.2 ENA 端口：用于使能或禁止。

默认光耦关闭时驱动器输出电流给电机；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。

当电机处于报错状态时，ENA 输入可用于重启驱动器。首先排除故障，然后输入一个下降沿信号至 ENA 端，驱动器可重新启动功率部分，电机励磁运转。

ENA 信号的电平逻辑可以设置为相反，逻辑与上述相反。

4. 拨码及运行参数设置



4.1 电流设置

峰值电流	均值电流	SW1	SW2	SW3	SW4
2.2A	1.6A	off	off	off	off
2.6A	1.9A	on	off	off	off
3.0A	2.1A	off	on	off	off
3.4A	2.4A	on	on	off	off
3.8A	2.7A	off	off	on	off
4.2A	3.0A	on	off	on	off
4.6A	3.3A	off	on	on	off
5.0A	3.6A	on	on	on	off
5.4A	3.9A	off	off	off	on
5.8A	4.1A	on	off	off	on
6.2A	4.4A	off	on	off	on
6.6A	4.7A	on	on	off	on
7.0A	5.0A	off	off	on	on
7.4A	5.3A	on	off	on	on
7.8A	5.6A	off	on	on	on
8.2A	6.0A	on	on	on	on

拨码 SW1、SW2、SW3、SW4 用于设置驱动器输出给电机的电流值

通常情况下，电流设定为电机的额定电流。如果您的系统对发热的要求很高，可以适当减小电流以降低电机的发热，但是电机的输出力矩会同时降低。如果您不是要求电机连续运行，可适当增大运行电流以获得更大力矩，但是注意最大不要超过电机额定电流的 1.5 倍。

4.2 细分设置

步数/转	SW5	SW6	SW7	SW8	转/分
400	on	on	on	on	5
800	off	on	on	on	10
1600	on	off	on	on	15
3200	off	off	on	on	30
6400	on	on	off	on	60
12800	off	on	off	on	90
25600	on	off	off	on	120
51200	off	off	off	on	150
1000	on	on	on	off	180
2000	off	on	on	off	210
4000	on	off	on	off	240
5000	off	off	on	off	300
8000	on	on	off	off	400
10000	off	on	off	off	500
20000	on	off	off	off	650
40000	off	off	off	off	800

拨码 SW5、SW6、SW7、SW8 用于设置电机每转所需脉冲个数

电机转速 = 指令脉冲频率 ÷ 每转脉冲

电机行程 = 指令脉冲数量 ÷ 每转脉冲

运行模式	SW9	SW10
脉冲+方向（默认）	OFF	OFF

双脉冲	ON	OFF
I0 速度模式	OFF	ON
上电自运行	ON	ON

脉冲+方向:步进电机通过输入脉冲信号来控制旋转。每一个脉冲信号代表步进电机向前或者向后移动一个步距(step)。脉冲的频率决定了电机的转速,脉冲的数量则决定了电机的转动角度。使用一根额外的方向控制线,其逻辑电平(高低电平)决定了电机是顺时针(CW)还是逆时针(CCW)旋转。

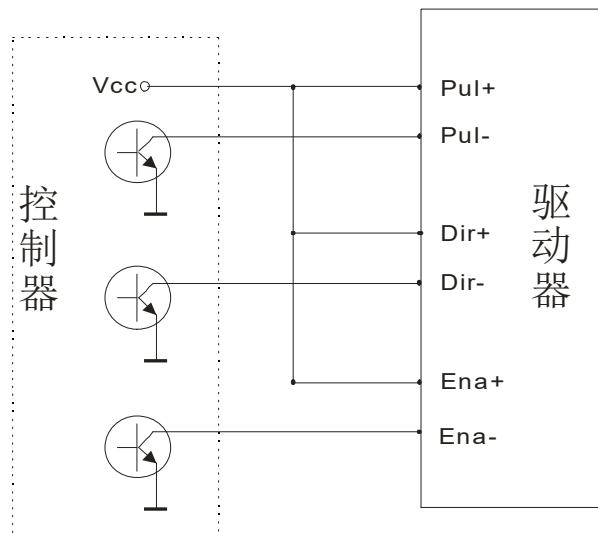
双脉冲:通过发送两组相邻的脉冲信号来控制步进电机电机的转动,一组用于控制电机的正向运动,另一组用于控制电机的反向运动。适用于一些需要高精度控制的应用场景。

I0 速度模式:在 I0 速度模式下,DIR 和 PUL 信号端口作为正向启动与反向启动信号,设置好拨码开关转速(参考驱动器表面的转速表格设定),使能悬空,按照 I0 模式接线图(3.4.3)进行信号端控制电机运行。(I0 速度模式下,86 电机最高转速只能 650 转)

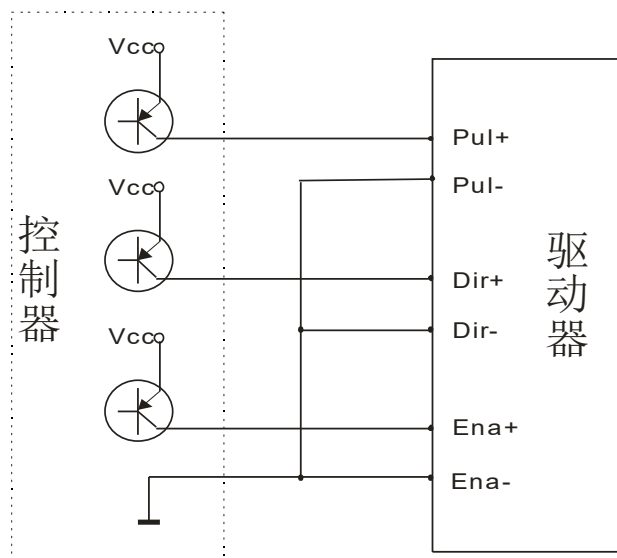
上电自运行:驱动器无需外部信号源(如 PLC、控制板等)发送脉冲信号,也无需在信号端施加电压,电机上电就按照预先设定好的拨码开关的速度(参考驱动器表面细分设定)单向转速运转(该功能主要用于测试步进驱动器与步进电机是否损坏)。

脉冲信号接线方法:

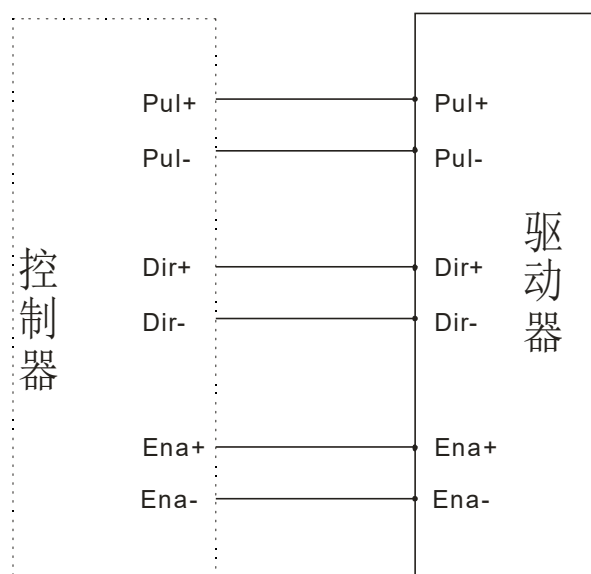
共阳极



共阴极



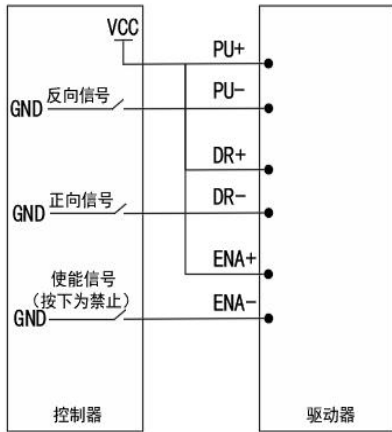
差分接线法



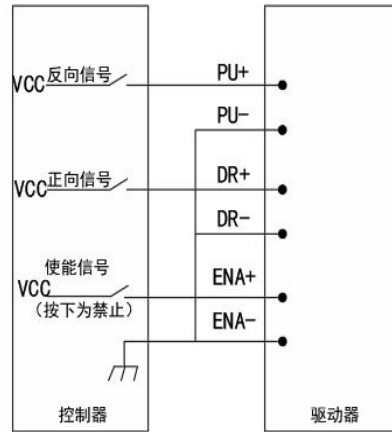
IO 速度模式接线：

ENA 悬空，默认使能

- 5-24V I/O信号接法



共阳接法



ENA端口本身已经使能
可不接

共阴接法

5.驱动器工作状态 LED 指示

LED 状态	驱动器状态
●	绿灯长亮 电机运行中
● ●	绿灯闪烁 电机停止
● ●	1 绿、1 红 驱动器过流
● ● ●	1 绿、2 红 电机绕组开路
● ● ● ●	1 绿、3 红 驱动器输入过压
● ● ● ● ●	1 绿、4 红 驱动器输入欠压
● ● ● ● ● ●	1 绿、5 红 其他

6. 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
	电机锁轴但不转	IO 信号弱，信号电流加大至 7-16mA
	速度太小	选对转速
	驱动器已保护	重新上电
	使能信号问题	将使能信号拉高或不接
	指令输入有误	检查上位机是否有开关量输出
电机转向错误	电机转向相反	更换电机接线顺序或调整指令方向
	电机线有断路	检查连线是否接触不良
	电机只有一个方向	输入端口损坏
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
位置或速度错误	信号受干扰	排除干扰、可靠接地
	指令输入有误	检查上位机指令，确保正确输出
	转速设置错误	检查拨码开关状态并接对
	电机丢步	检查指令速度是否过大，电机选型小
驱动器端子烧坏	端子间短路	检查电源极性或外部短路情况
	端子间内阻太大	检查线与线连接处是否加过量焊锡形成锡团
电机堵转	加减速时间太短	减小指令加速度或加大驱动器滤波参数
	电机扭矩太小	选大扭矩电机
	负载太重	检查负载重量和质量，调节机械结构
	电流太小	检查拨码，提高驱动器输出电流

UMOT 优摩特®

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2110号