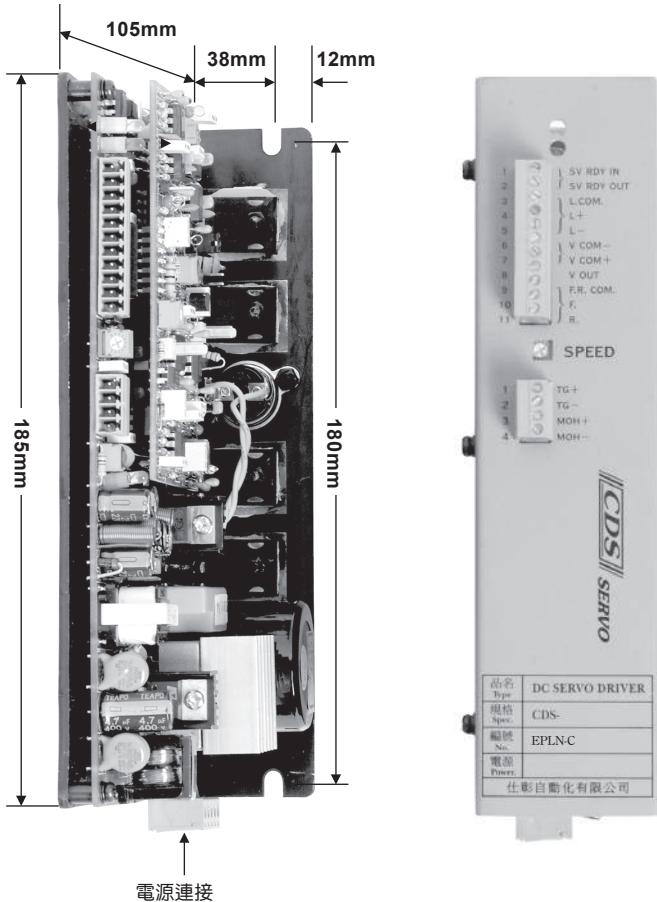


# DC 伺服馬達驅動器

## 使用說明書

CDS-EPLN-C



品名 Type	DC SERVO DRIVER
規格 Spec.	CDS-
編號 No.	EPLN-C
電源 Power	
製造商 Manufacturer	仕彰自動化有限公司



MADE IN TAIWAN

**CDS** SERVO

## 規格說明

### Spec

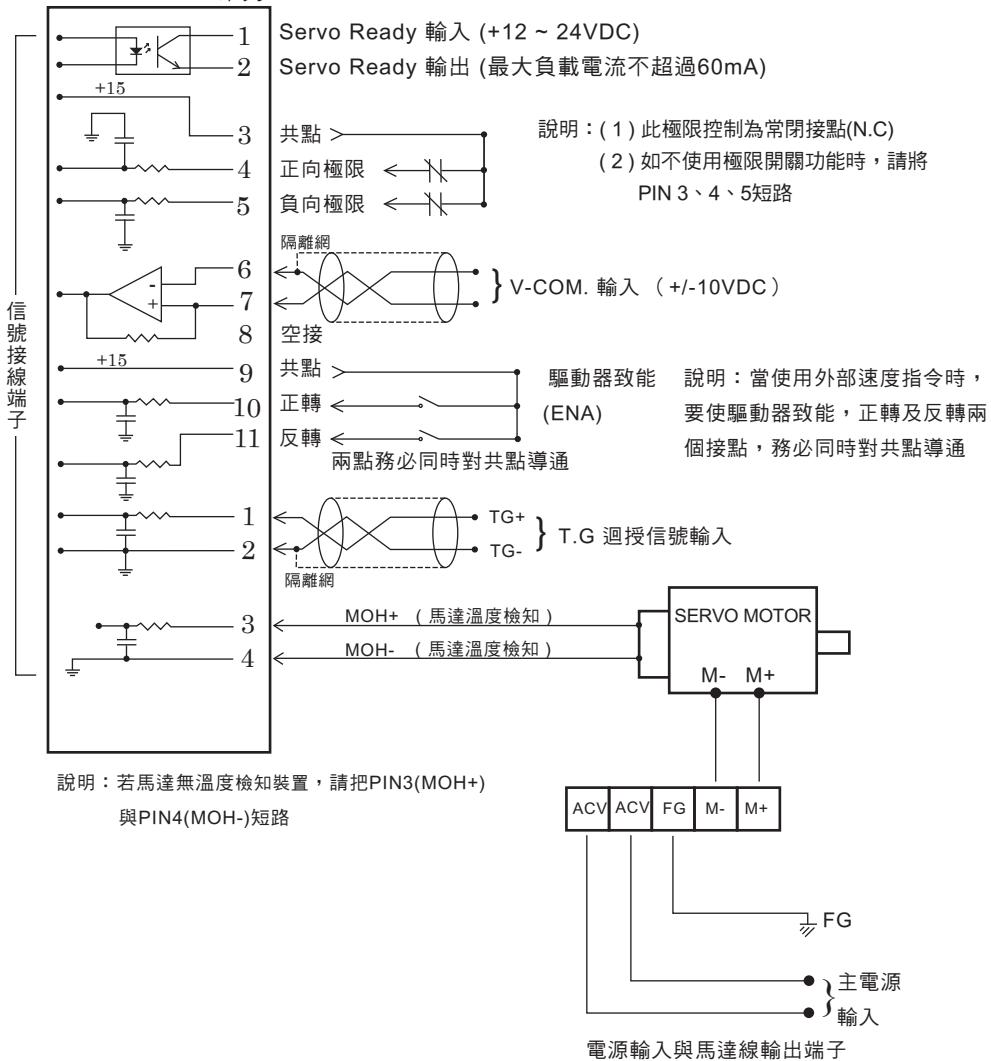
規格	機種 CDS-EPLN-C											
規格	0324~0315				0524~0515				0724~0715			
輸入直流電壓	24V	48V	100V	150V	24V	48V	100V	150V	24V	48V	100V	150V
輸入交流電壓	18V	36V	70V	110V	18V	36V	70V	110V	18V	36V	70V	110V
額定輸出電流 RMS(A)	3				5				7			
最大輸出電流 PEAK(A)	7				12				16			

備註：

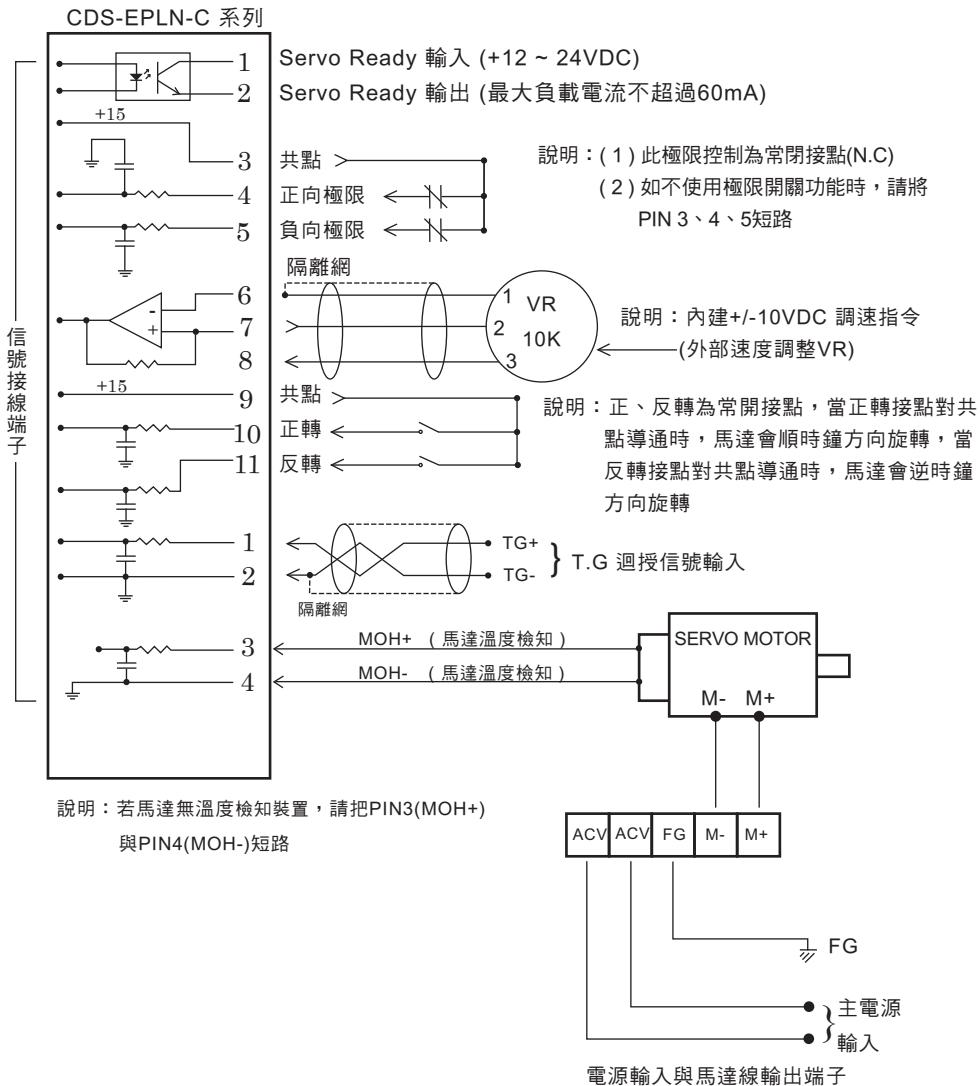
- 入力電壓容許最大變動率 ± 15%

## EPLN-C 外部速度指令配線示意圖

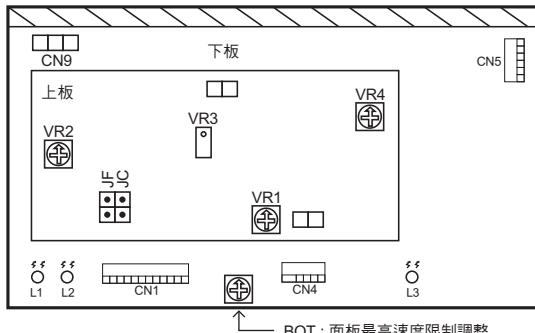
CDS-EPLN-C 系列



## EPLN-C 內部+/-10VDC電壓指令配線示意圖



## 調整及燈號說明



### 說明：

#### ● 上板：VR1 AC.G 動態響應調整

當V command設定為零電壓，馬達會呈現鎖定狀態，若馬達有哼聲，是由於馬達的動態增益值過高，此時VR1應向逆時針方向調整，直到哼聲停止。

#### ● 上板：VR2 加速/減速調整（當短路片放置於JF處時，此項功能才會產生）

當使用內部 +/-10V 電壓指令驅動時，調整VR2可讓啟動及停止時平順。

順時針方向調整：加減速時間愈長

逆時針方向調整：加減速時間愈短

#### ● 上板：VR3 零電壓調整（又稱平衡調整，OFFSET調整）

當V command 設定為零電壓，馬達應呈現鎖定狀態(HOLDING)，若仍有正方向或逆方向轉動之情形，此時應順時鐘或逆時鐘方向調整此旋鈕，使馬達速度歸零。

\*若OFFSET異常飄移，應檢測或改善V command及T.G回授信號屏蔽效果

#### ● 上板：VR4 O.L過載位置調整（出廠時已調妥當，非必要不可調整）

出廠時過載位置設於該驅動器的額定電流值，適當的調整過載位置，可同時保護驅動器與馬達及傳動機構。

#### ● 下版: 面板SPEED調整值

最大速度之內部調整，亦即內部供給之速度命令限制，可設變動範圍約 +/- 5~10VDC

### 燈號說明：

#### L3 . 電源指示

L1 . 驅動器致能(ENA)指示：當此燈亮時，表示驅動器已處於備妥SERVO ON狀態

L2 . 驅動器ALARM指示：燈亮原因如下

a. O.L 過載	原因：長時間負載過大或加減速控制不當導致
b. T.F回授信號失敗	原因：TG線反接、T.G線斷線、TG故障、M+, M-斷路、馬達電樞斷路
c. 驅動器及馬達過熱	原因：當溫度超過80°C時保護開關動作，降至65°C以下自動重置