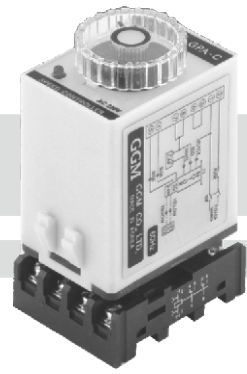


SPEED CONTROL UNIT – GPA

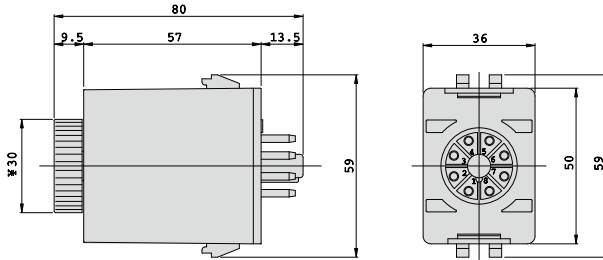
外形图于 一般事项



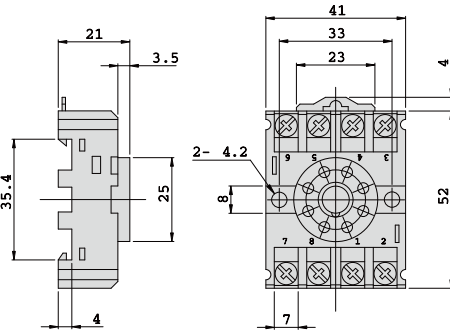
产品 外形图

式样

■ 本体

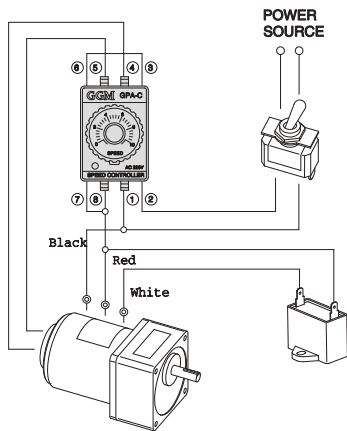


■ SOCKET



本体 接线图

适用电机



1. 可以用本体上面的速度设定器调整电机的速度。
2. 速度信号发生器的连接线长度超出 1M 以上时, 请使用 2 芯的 TWIST SHIELD WIRE 与 4.5 号端子连接。(SHIELD 部不要连接)
3. 粗线是表示电源回路。 请使用 0.75 mm² 的电线。

- * 1. 适用电机为调速电机(sp type)及调速刹车电机 (DTYPE)。
- * 2. 电磁刹车没有维持力。
- * 3. 如若需要慢慢慢停功能, 请选择我司GSA调速器。

型号名	GPA-U	GPA-J	GPA-C	GPA-L
特性	AC 110V AC 115V	AC 100V	AC 220V AC 230V AC 240V	AC 200V
正格电压及 电源频率	单相, 50/60Hz			
使用电压范围	±10% (适用于正格电压对比)			
适用MOTOR输出*1	INDUCTION : 6~180W REVERSIBLE : 6~90W SPEED & BRAKE : 6~180W			
速度控制范围	60Hz : 90~1700 rpm 50Hz : 90~1400 rpm			
速度变动率	5%(标准值)			
速度设定器	内置 (外部设定器设置可能 : 特别订制)			
制动*2	一定时间电机电磁刹车通过电流来制动			
电磁刹车	时间 0.5 秒 标准值			
SLOW RUN*3 SLOW STOP	没有功能			
使用周围温度	-10℃ ~ 40℃			
保存温度	-20℃ ~ 60℃			

REVERSIBLE SPEED CONTROL & BRAKE MOTOR	AC 110V 50Hz / 60Hz	AC 220V 50Hz / 60Hz	AC 230V 50Hz / 60Hz	AC 240V 50Hz / 60Hz
K6R□6N□-SP, D	GPA-U	GPA-C	GPA-C	GPA-C
K7R□15N□-SP, D				
K8R□25N□-SP, D				
K9R□40N□-SP, D				
K9R□60F□-SP, D				
K9R□90F□-SP, D				
K9R□120F□-D				
K9R□180F□-D				

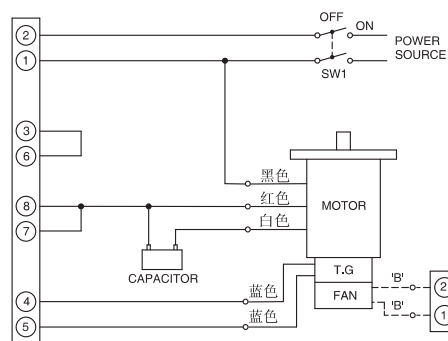
INDUCTION	AC 110V 50Hz / 60Hz	AC 220V 50Hz / 60Hz	AC 230V 50Hz / 60Hz	AC 240V 50Hz / 60Hz
K6I□6N□-SP	GPA-U	GPA-C	GPA-C	GPA-C
K7I□15N□-SP				
K8I□25N□-SP				
K9I□40N□-SP				
K9I□60F□-SP				
K9I□90F□-SP				
K9I□120F□-SP				
K9I□180F□-SP				

1. □表示轴的形态和电压。
2. -SP 是 SPEED CONTROL MOTOR PLUG-IN TYPE -D 是 SPEED CONTROL & BRAKE MOTOR

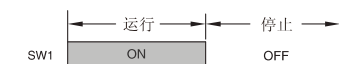
SPEED CONTROL UNIT

本体配线图

1. 单一方向 运行 + 变速



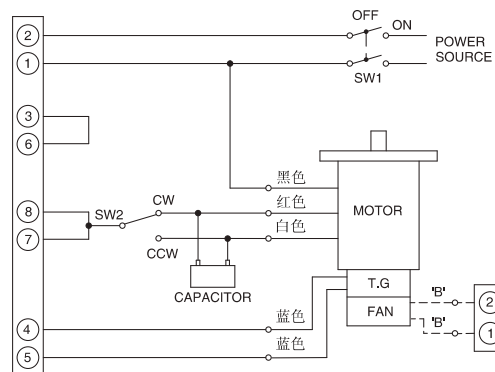
SW1	AC125V 或者 AC250V 5A 以上
-----	------------------------



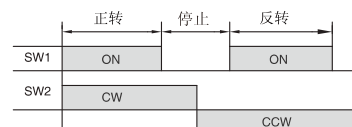
■ 注意

1. 电机的旋转方向，在轴侧看，顺时间为 CW。
2. 60W 以上电机连接时请把电机风扇引出线（黄色线）与②，① 连接使用。

3. 正反 运行 + 变速



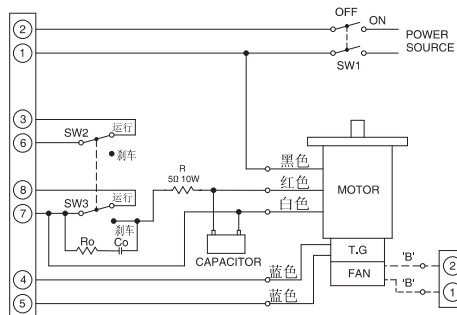
SW1, SW2	AC125V 或者 AC250V 5A 以上
----------	------------------------



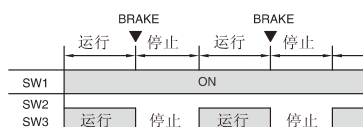
■ 注意

1. 感应电机必须设定停止时间，停止以后再转换到 SW2。
2. 可逆电机不用设定停止时间。
3. 60W 以上电机连接时请把电机风扇引出线（黄色线）与②，① 连接使用。

2. 单一方向 运行 + 变速 + 制动



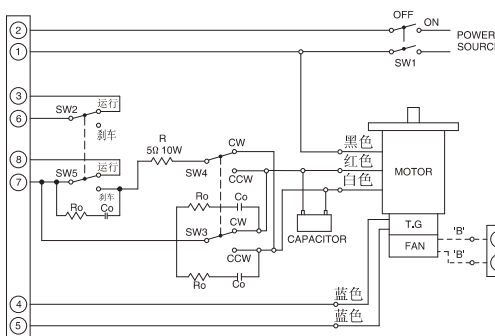
SW1, SW3	AC125V 或者 AC250V 5A 以上
SW2	DC20V 10mA
R0, C0	R0=10~200Ω (1/4W 以上) C0=0.1~0.33μF (200 或者 400WVAC)
R	4.7Ω~6.8Ω 10W 以上



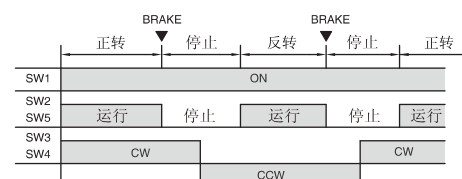
■ 注意

1. 电机的旋转方向，在轴侧看，顺时间为 CW。
2. 电机运行时要停止话，制动（电磁刹车）动作，所需时间是大约 0.5 秒左右。（没有维持力）
3. 60W 以上电机连接时请把电机风扇引出线（黄色线）与②，① 连接使用。

4. 正反 运行 + 变速 + 制动



SW1, SW3, SW4, SW5	AC125V 或者 AC250V 5A 以上
SW2	DC20V 10mA
R0, C0	R0=10~200Ω (1/4W 以上) C0=0.1~0.33μF (200 或者 400WVAC)
R	4.7Ω~6.8Ω 10W 以上



■ 注意

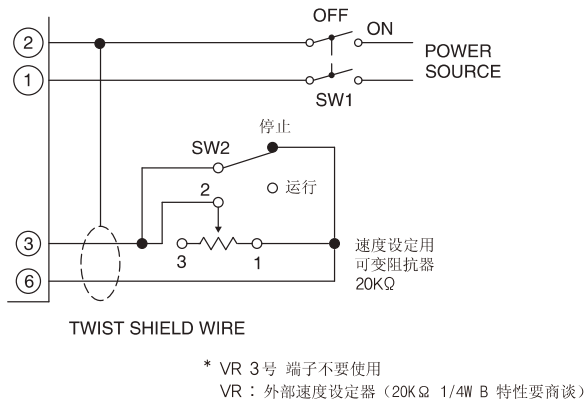
1. 有运转转至停止时，刹车（电磁刹车）运转约 0.5 秒钟电机急速停止。
2. 此时 约 0.5 秒钟 不要操作 SW3, SW4。
3. SW3, SW4 的切换必须比 SW2, SW5 由停止转换到运转的操作来的早。

GGM GGM GEARED MOTOR

SPEED CONTROL UNIT

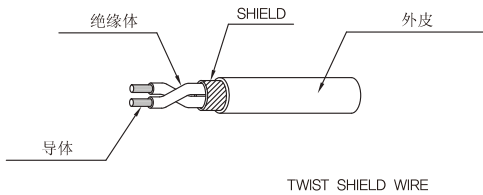
应用操作

1. 外部速度设定器的使用办法



- 注意
1. 请把主机的速度设定器转到最低值。

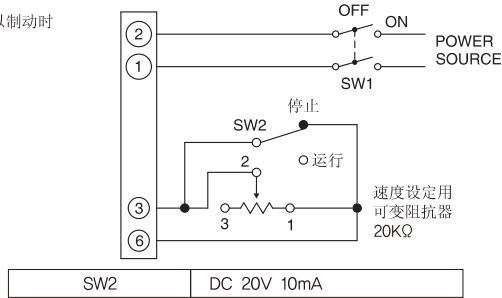
2. 尽可能的缩短配线，否则可能会引起错误运转。
误动作是请使用 TWIST SHIELD 线。



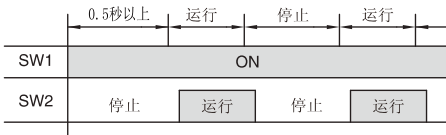
2. 启动时间加快的办法

在运转按钮 SW1 输入启动信号，而电机的启动缓慢时，请使用外部速度设定器 VR，在 SW2 操作 运行 / 停止。

例 1) 不加以制动时



* VR 3号 端子不要使用
VR：外部速度设定器（20KΩ 1/4W B 特性要商谈）



- 注意
1. 电源开关 SW1 的按钮时间，要比 SW2 的运行启动信号快约 0.5 秒。

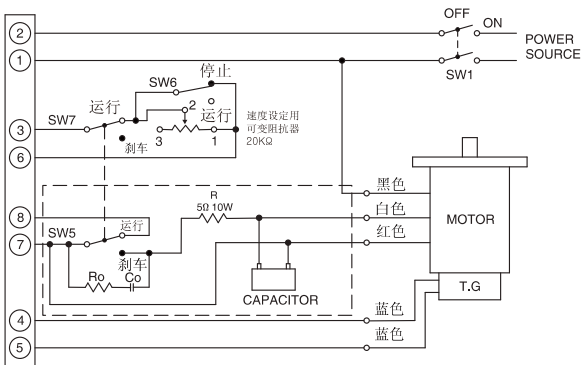
2. 把主机的速度设定器调到最低，在外部速度设定器 VR 调整速度。

3. 运行/停止时，请在开启 SW2 的情况下，在 SW2 进行操作。
很小的信号也可以控制电机。

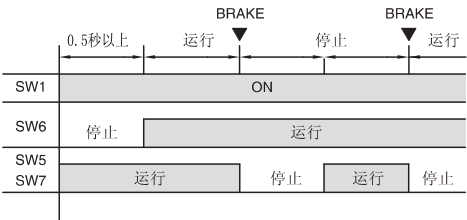
4. 长时间停止时，请关闭 SW1

3. 加快启动时间的办法

列 2) 制动时



SW1, SW5	AC125V 或者 AC250V 5A 以上
SW6, SW7	DC20V 10mA
R0, C0	R0=10~200Ω (1/4W以上) C0=0.1~0.33μF (200 或者 400WVAC)
R	4.7Ω ~6.8Ω 10W 以上



- 注意
1. 以上电线配线是「单一方向 运行 + 变速 + 制动」

2. 电源开关 SW1 的按钮时间，要比 SW6 的运行启动信号快约 0.5 秒。

3. 把主机的速度设定器调到最低，在外部速度设定器 VR 调整速度。

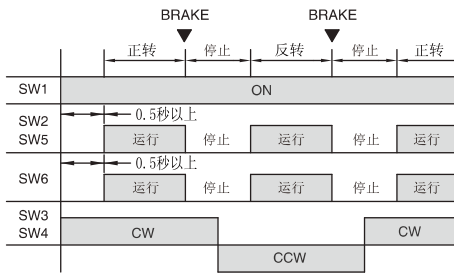
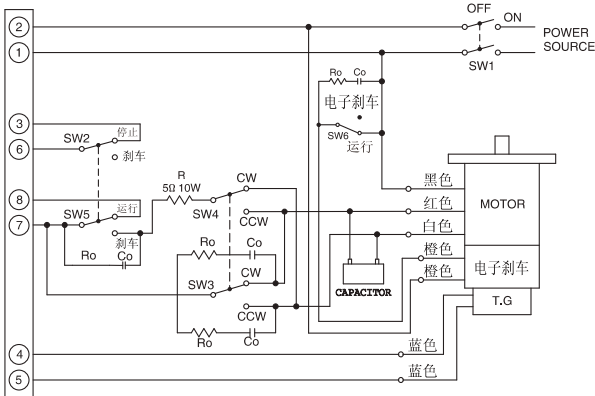
4. 长时间停止时，请关闭 SW1。

GGM GGM GEARED MOTOR

SPEED CONTROL UNIT

电磁刹车 电机 配线

1. 控制器与电磁刹车并用时

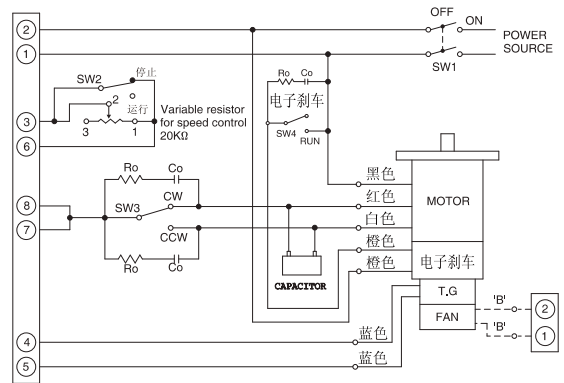


SW1, SW3, SW4, SW5, SW6	AC125V 或者 AC250V 5A 以上
SW2	DC20V 10mA
R0, C0	R0=10~200Ω (1/4W 以上) C0=0.1~0.33μF (200 或者 400WVAC)
R	4.7Ω ~6.8Ω 10W 以上

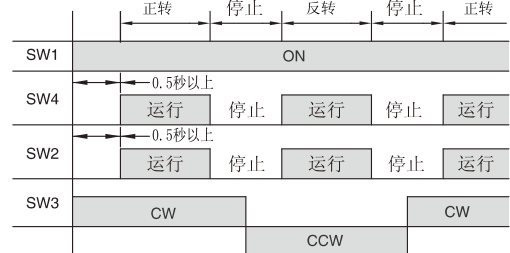
■ 注意

- 运行时 刹车的话 电源 BRAKE(刹车)会 动作 MOTOR 将 立即 停止。
- MOTOR 停止后 用操作 SW3, SW4。
- SW3, SW4 的 转换要比 SW2, SW5, SW6 的 从 停止到 运转的 快速。
- 电源 SWITCH SW1 输入时间应比 要 SW2, SW5, SW6 的 运行启动 信号 快 约 0.5 秒以上。
- 运转/刹车时把 SW1 放在 ON 上 在 SW2, SW5, SW6 上 操作。

2. CONTROLLER 的 电磁刹车不并用时



SW1, SW3, SW4	AC125V 或者 AC2 50V 5A 以上
SW2	DC20V 10mA
R0, C0	R0=10~200Ω (1/4W 以上) C0=0.1~0.33μF (200 或者 400WVAC)



■ 注意

- 旋转 停止后转换为 SW3
- 电源开关 SW1 输入时间应比 要比 SW2, SW4 的运行启动 信号 快 约 0.5 秒以上。
- 运转/停止时把 SW1 放在 ON 状态上在 W2, SW4 上操作。在很少的信号中 可以遥控 MOTOR。
- 把本体的 速度设定器 放在 最低(0)上后 在 外部速度设定器上 调节速度。
- 长时间 停止时 把 SW1 放在 OFF 上。