

BLDC SPEED CONTROL UNIT

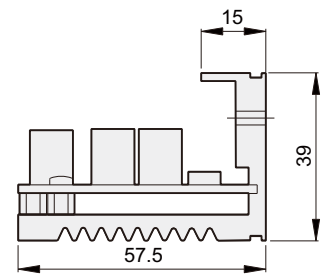
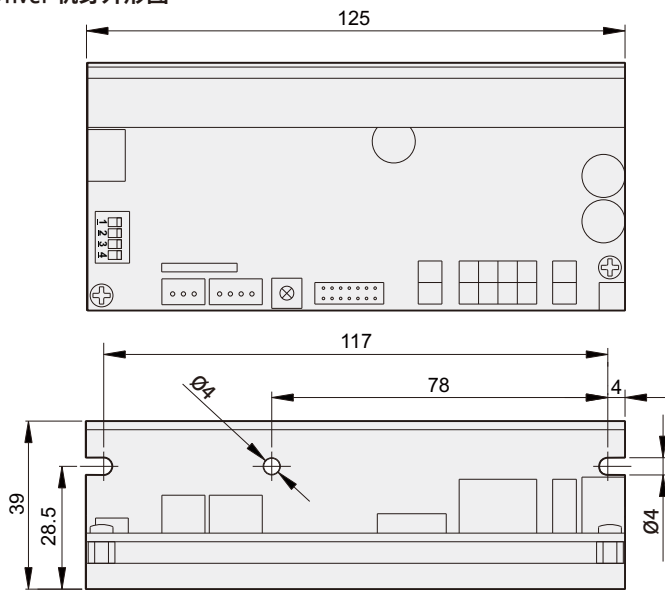
GUX-B

GUX-2-30-B
GUX-2-50-B
GUX-2-100-B

X Series Motor 适用品

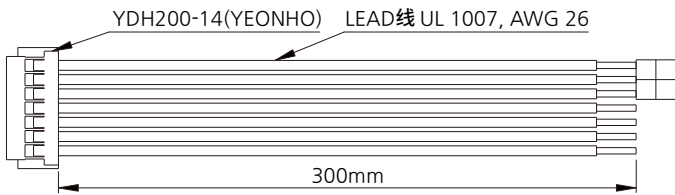
→ 产品外形图

■ Driver 机身外形图

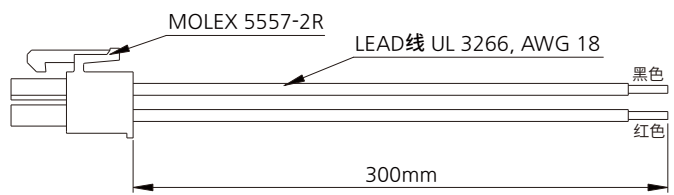


[零部件]

■ Driver 输入信号 Cable, 外部Volume



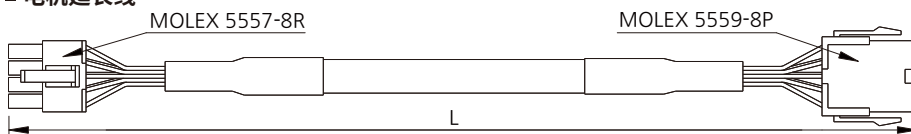
■ Driver 电源 Cable



[选项]

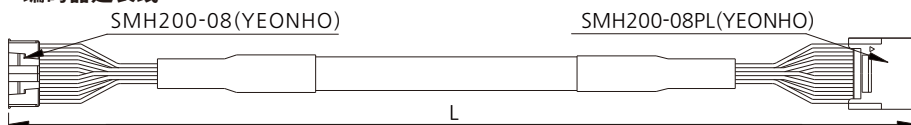
需要延长电机与驱动器时, 请追加购买使用。

■ 电机延长线



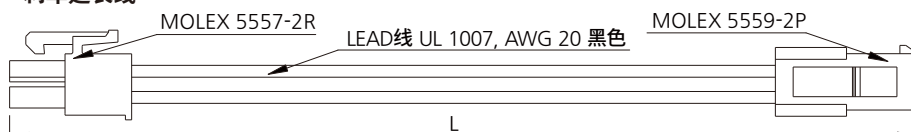
MODEL	L(延长线长度)
KXEW-1	1m
KXEW-1.5	1.5m
KXEW-2	2m

■ 编码器延长线



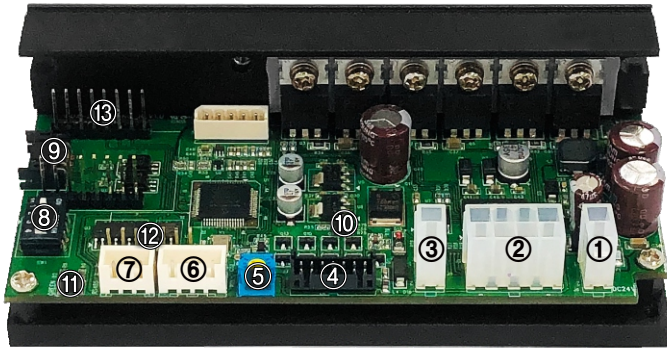
MODEL	L(延长线长度)
KEEW-1	1m
KEEW-1.5	1.5m
KEEW-2	2m

■ 刹车延长线



MODEL	L(延长线长度)
KXEW(B)-1	1m
KXEW(B)-1.5	1.5m
KXEW(B)-2	2m

各部位名称和功能



① 电源 1: +24VDC 2: GND 5566-2P(MOLEX)	⑦ RS485	通信板 (选项)
② 电机&霍尔传感器	⑧ DIP 开关	
③ 电磁制动器 1: +24VDC 2: GND 5566-2P(MOLEX)	⑨ 编码器输出位置 脉冲输入	⑫ 编码器板 (选项)
④ 输入/输出IO	⑩ LED1	
⑤ Volume	⑪ LED2 / LED3	
⑥ OP-500		

1. 主要规格

项目	GUX-2-30-B	GUX-2-50-B	GUX-2-100-B	备注
额定输出[W]	30W	50W	100W	
输入电源[V]	DC 24V (±10%)			
额定电流[A]	2.1	3.1	6	
最大电流[A]	3.7	5.4	9.8	
外形尺寸(mm)	125 X 58 X 39			
通信 [选项]	RS485 通信板 (选项)			
编码器 [选项]	编码器板 (选项) 1,000 ppr			
速度控制范围	控制速度	100~3,000r/min (速度变动率±1%以下)		
	位置控制	1~3,000r/min (速度变动率±1%以下)		编码器型, 输入脉冲控制时
环境	周围温度	使用: 0 ~ 40℃, 保存: -20 ~ 70℃		不冰洁状态
	周围湿度	使用: 85%以下, 保存: 85%以下		不结露状态
	周围环境	无有腐蚀性气体及粉尘情况下		

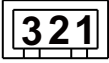
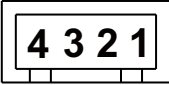
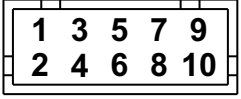
2. DIP 开关和内部Volume规格

项目	PIN编号	内容						备注
DIP 开关 	1	OFF	30W	ON	OFF	50W	100W固定	
	2	OFF		OFF	ON			
	3	OFF	霍尔传感器驱动		ON	编码器驱动		使用编码器时
	4	OFF	速度控制		ON	位置控制		
内部Volume	调整加减速 / SPEED INT时调整速度							

3. LED 规格

项目	LED 显示		备注
LED 1	电源 ON / OFF	电源 ON: 橙灯亮灯, 电源 OFF: 橙灯灭灯	
LED 2	驱动器 ON / OFF	驱动器 ON: 绿灯亮灯, 驱动器 OFF: 绿灯灭灯	
LED 3 [警报]	霍尔传感器警报	6秒周期1号闪烁 (红色)	电机停止
	低电压警报	6秒周期2号闪烁 (红色)	
	过负荷警报	6秒周期3号闪烁 (红色)	
	参数警报	6秒周期4号闪烁 (红色)	
	过热警报	6秒周期5号闪烁 (红色)	
	过电压警报	6秒周期6号闪烁 (红色)	
	过速度警报	6秒周期7号闪烁 (红色)	
	过电流警报	6秒周期8号闪烁 (红色)	

4. 通信及编码器输出&位置脉冲输入 (选项)

项目	PIN编号	内容		备注		
RS485  (YEONHO, SMW 250-03)	1	A+ (RS-485)		通信选项 (另购买通信板)		
	2	B- (RS-485)				
	3	GND				
OP-500  (YEONHO, SMW 250-04)	1	+5VDC		OP-500 另购买 OP-500功能 - 表示速度 - 更改参数 (通信ID, 最高速度等)		
	2	RX (RS-232)				
	3	TX (RS-232)				
	4	GND				
编码器输出及位置脉冲输入  (YEONHO, YDAW 200-10)	1	ENC_A-	2	ENC_A+	A相输出	另购买编码器板
	3	ENC_B-	4	ENC_B+	B相输出	
	5	OUT_Z-	6	OUT_Z+	Z相输出	
	7	POS_IN-	8	POS_IN+	位置脉冲	
	9	DIR_IN-	10	DIR_IN+	方向脉冲	

5. 输入输出 I/O规格 (YEONHO, YDH200-14)

PIN编号	信号名	COLOR	内容
1	SPEED_+5V	红色	属于速度设置用直流电源(+5V), 该电源是从外部提供, 用作输入速度的可变电阻的电源输入, 此外禁止使用。使用外部可变电阻时, 使用10KΩ(1/4W以上)值。
2	SPEED_IN	橙色	属于速度设置用直流电源输入。电机速度与(0~5VDC)成比例可变为最大速度。
3	SPEED_GND	黑色	GND
4	CW / CCW	黄色	设置电机方向。输入“Low”(GND连接)时是CW方向, 输入“High”(GND未连接)时是CCW方向。
5	START	白色	输入“Low”(GND连接), 可激活电机控制功能。(电机旋转准备完毕)电机旋转时输入“High”(GND未连接), 电机会自动停止。
6	STOP	蓝色	电机旋转时输入“Low”(GND连接), 可用电机减速制动器停止。
7	SPEED_IN	褐色	输入“Low”(GND连接)时, 使用内部volume设置速度。 输入“High”(GND未连接)时, 使用外部volume设置速度。
8	GND	黑色	GND
9	Inpos Out	绿色	移位完毕, 更改输出 (使用编码器控制位置时) "Low"(0V)
10	GND	黑色	GND
11	Alarm Reset	灰色	Alarm Reset 灰色 这是消除警报原因后强行重置警报的功能。 输入“Low”(GND连接)即可重置警报。
12	SPEED_OUT	粉色	输出电机速度脉冲(Open Collector) _ 旋转一次输出15脉冲。
13	Alarm Out	紫色	输出警报信号(Open Collector) 发生警报时输出变更为“Low”(0V)。
14	N.C		

6. 功能

■ 控制速度

如果I/O #7号输入为"High"(GND未连接), 电机速度就会与外部volume/O#2)输入电压(0~5VDC)成比例可变为最大速度。

如果使用外部可变电阻, 应使用10KΩ(1/4W以上)值。

如果I/O #7号输入为"Low"(GND连接), 电机速度就会与内部volume输入电压(0~3.3VDC)成比例可变为最大速度。

■ 控制电机旋转方向

I/O #4号输入属于"Low"(GND连接)时, 以CW(电机轴方向)旋转。

I/O #4号输入属于"High"(GND未连接)时, 以CCW(电机轴方向)旋转。

■ 控制驱动器ON/OFF

I/O#5输入属于"Low"(GND连接)时, 可激活电机控制功能。(LED绿灯亮灯)

(电机旋转准备完毕)

根据外部volume输入值开始运转电机。电机旋转时, 输入为"High"(GND未连接), 电机就会停止。

■ 控制电机停止

电机旋转时, I/O#6号输入属于"Low"(GND连接), 电机就会停止。[减速-制动器(不维持)]

■ 输出信号

输出Inpos信号	电机速度脉冲输出	警报信号输出
I/O #9在移位完毕时输出信号“Low”(0V) (使用编码器控制位置时)	I/O #12在电机旋转时输出信号脉冲。 (电机每旋转一次, 输出15脉冲的信号。)	发生警报时, I/O #13输出变更为“Low”(0V)。

■ 控制电磁制动器/位置及方向指令信号

控制电磁制动器	位置及方向指令信号输入 (控制位置方式)
电机启动时自动解除制动器, 与此相反, 电机停止后制动器自动工作 (电磁制动器型电机)	一次旋转时脉冲数 (CPR) = 1000脉冲 脉冲频率 (Hz) = (速度rpm/60) * 1000 (信号许可频率 100KHz)