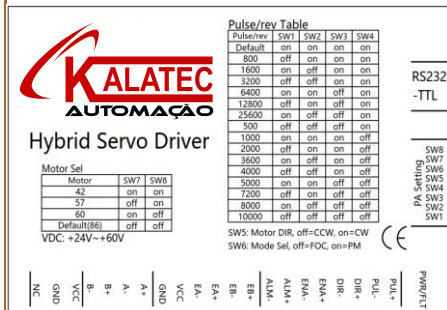


# Kalatec Automação

Driver Easy Servo - Motor Nema 17  
KTC-DRV17EC-K

Resolução de Micro Passo:800~25600

## Products Image



## Overview

Motor não perde Passo, alta precisão no posicionamento.

Controle Aceleração e Desaceleração do Motor

Suavidade na Partida e Parada do Motor

Movimento suave e confiável em baixa velocidade

Isolamento nas entradas digitais com Foto-acoplador

Proteção de sobrecorrente, sobretensão e erro de posição

Máxima Frequência de 200Khz

## Características

|                      |                      |
|----------------------|----------------------|
| Voltagem             | 24~60VDC             |
| Corrente             | 4.5A                 |
| Frequência           | 0~200KHz             |
| MicroPasso           | 16 MicroSteps        |
| Corrente dos Sinais  | 7~20mA               |
| Temperatura Ambiente | 0 ~ 70 °C            |
| Estocagem            | -20~+80°C            |
| Peso                 | 280g (sem embalagem) |

Em termos gerais, quando a Tensão da Fonte de Alimentação for um pouco mais alta, o desempenho em alta velocidade do motor será relativamente melhor. É sugerido que a faixa de Tensão operacional seja 24V ou 48 V para operação em alta velocidade.

## Sinal de Encoder

| Simbolo | Nom                 | cor dos Fios |
|---------|---------------------|--------------|
| EB+     | Encoder fase B +    | /            |
| EB-     | Encoder fase B -    | /            |
| EA+     | Encoder fase A +    | /            |
| EA-     | Encoder fase A -    | /            |
| VCC     | Alimentação Encoder | 5V           |
| GND     | Alimentação Encoder | 0V           |

## Ligação Potência do Motor

| Simbolo | Nome                   | Remark   |
|---------|------------------------|----------|
| A+      | Fase A+                | /        |
| A-      | Fase A-                | /        |
| B+      | Fase B+                | /        |
| B-      | Fase B-                | /        |
| VCC     | Alimentação Potência + | +24V~60V |
| GND     | Alimentação Potência - | 0V       |

## Sinais de Controle

| Simbolo | Nom                | Remark                    |
|---------|--------------------|---------------------------|
| PUL+    | Sinal de Pulso +   | /                         |
| PUL-    | Sinal de Pulso -   | /                         |
| DIR+    | Sinal de Direção + | /                         |
| DIR-    | Sinal de Direção - | /                         |
| ENA+    | Sinal Enable +     | Ligar somente se for usar |
| ENA-    | Sinal Enable -     | Ligar somente se for usar |

## ALARME

| Simbolo | Nome                  | Remark                    |
|---------|-----------------------|---------------------------|
| ALM+    | Sinal Positivo Alarme | Ligar somente se for usar |
| ALM-    | Sinal Negativo Alarme | Ligar somente se for usar |

## Modo de Operação

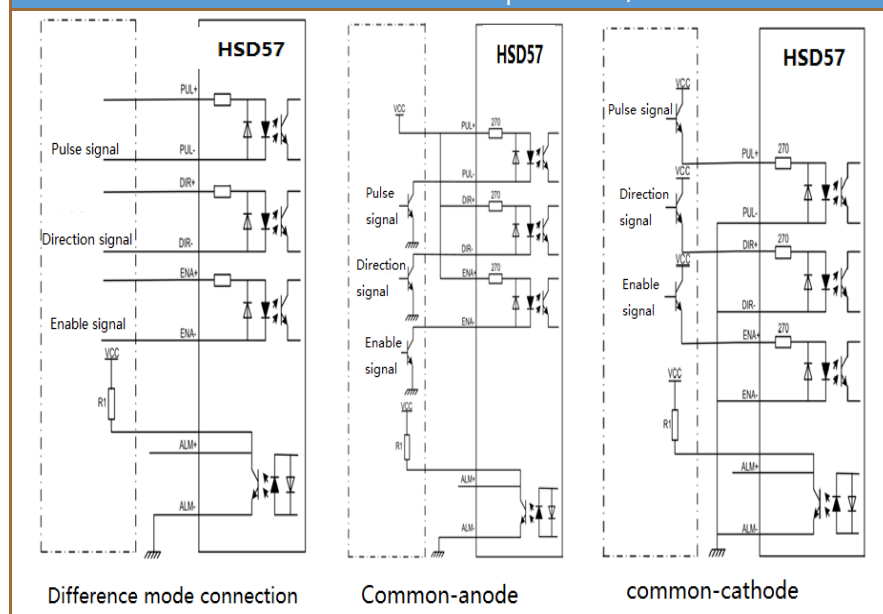
SW5 Define a direção do Motor. Quando OFF, o eixo do motor gira anti-horário CCW. Quando ON, o eixo do motor gira horário CW.

SW6 Define modo de Uso. Quando OFF, o drive opera em Modo vetorial FOC. Quando ON, o drive opera modo PM

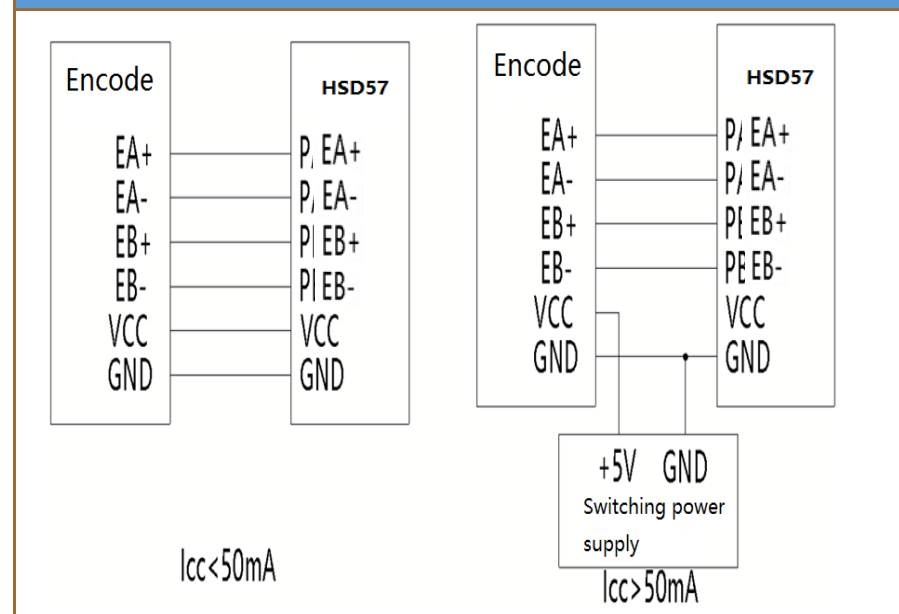
## Micropasso

| RPM | Default | 800 | 1600 | 3200 | 6400 | 12800 | 25600 | 500 | 1000 | 2000 | 3600 | 4000 | 5000 | 7200 | 8000 | 10000 |
|-----|---------|-----|------|------|------|-------|-------|-----|------|------|------|------|------|------|------|-------|
| SW1 | ON      | OFF | ON   | OFF  | ON   | OFF   | ON    | OFF | ON   | OFF  | ON   | OFF  | ON   | OFF  | ON   | OFF   |
| SW2 | ON      | ON  | OFF  | OFF  | ON   | ON    | OFF   | OFF | ON   | ON   | OFF  | OFF  | ON   | ON   | OFF  | OFF   |
| SW3 | ON      | ON  | ON   | ON   | OFF  | OFF   | OFF   | OFF | ON   | ON   | ON   | ON   | OFF  | OFF  | OFF  | OFF   |
| SW4 | ON      | ON  | ON   | ON   | ON   | ON    | ON    | ON  | OFF  | OFF  | OFF  | OFF  | OFF  | OFF  | OFF  | OFF   |

## Sinais de Entrada para Pulso/Dir

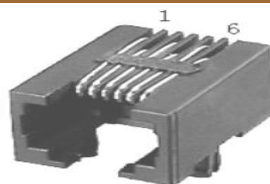


## Terminal dos sinais de entrada

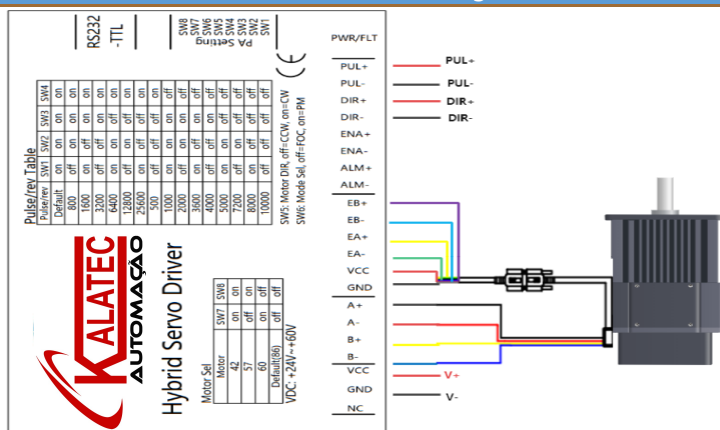


## RS232-TTL Pinagem Porta Serial

| Terminal no. | Simbol0 | Especificação      | Instructions |
|--------------|---------|--------------------|--------------|
| 1            | NC      | /                  | /            |
| 2            | +5V     | Alimentação +      | /            |
| 3            | TxD     | RS232-TTL sender   | /            |
| 4            | GND     | Alimentação -      | /            |
| 5            | RxD     | RS232-TTL receiver | /            |
| 6            | NC      | /                  | /            |



## Normal Connection Diagram



## LED status indicação

| Numero de piscada | indicator Led Vermelho piscando | descrição da falha                        |
|-------------------|---------------------------------|-------------------------------------------|
| 1                 |                                 | sobrecorrente                             |
| 2                 |                                 | Referência de Tensão fora da especificada |
| 3                 |                                 | Erro de parametros gravados               |
| 4                 |                                 | Sobre Tensão                              |
| 5                 |                                 | Falta de Fase canal A do Motor            |
| 6                 |                                 | Falta de Fase canal B do Motor            |

## Perguntas Frequentes

### 1,A luz de energia está OFF, enquanto a energia está ligada

- falha de energia de entrada, verifique a linha de energia para ver se a voltagem muita baixa

### 2,Alarmes de luz vermelha quando há fornecimento de energia

- Verifique se a linha de sinal de feedback do motor e o cabo de alimentação do motor estão conectados corretamente.
- Verifique se a tensão de entrada do driver está muito alta ou muito baixa.

### 3,A luz vermelha dispara após percorrer um pequena pausa

- Verifique se os fios de fase do motor estão conectados corretamente ou não. Caso contrário, verifique novamente os fios do motor e o driver correspondente sequência de fases estão corretamente conectadas.
- Nos parâmetros de configuração do driver, se o número de fios para o motor e encoder é o mesmo que os parâmetros reais do motor conectado ou não? Se não, por favor reinicie
- Verifique se a velocidade de entrada do pulso está maior que nominal do motor.

Isso gera erro de posição.

### 4,O driver não funciona após enviar pulso de entrada

- Verifique se a fiação dos terminais de entrada de pulso para o driver é confiável
- Verifique se o controlador esteja enviando Pulso
- Verifique se o sinal de ativação do motor está ligado ou desligado.

