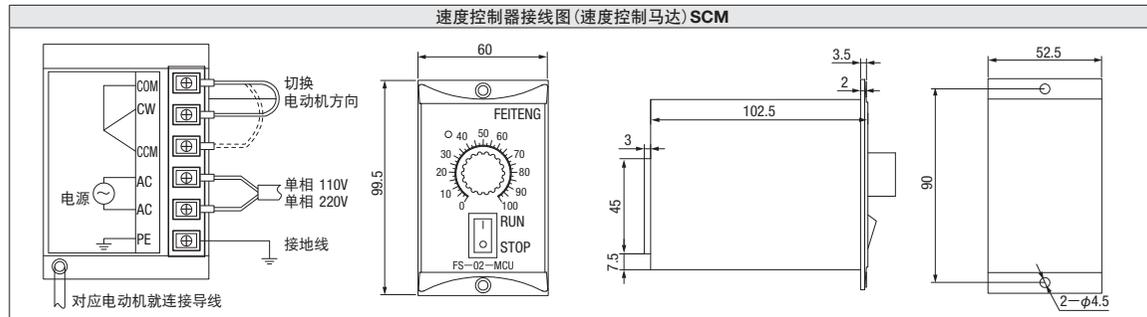
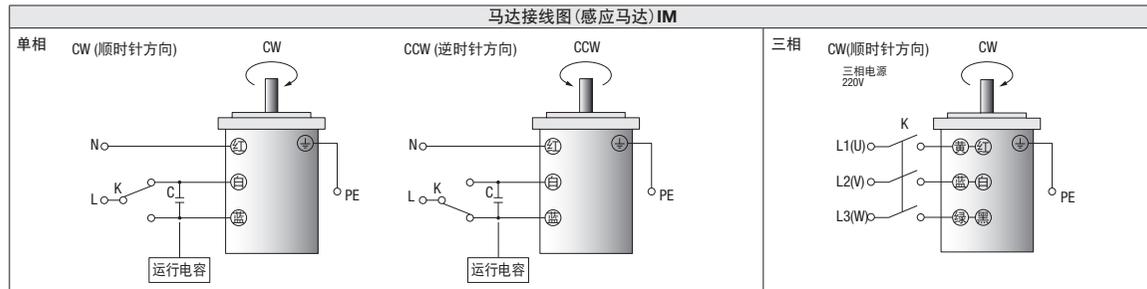


モータ規格 马达规格

■ 马达制造厂 FT(飞腾马达)



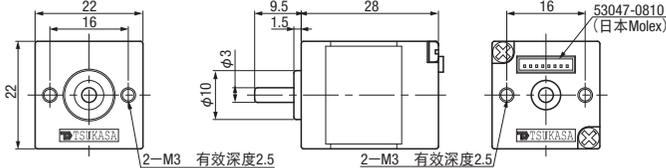
- ① 单相电机运转方向的转换应在电机停止后进行。
- ② 若在电机运转时转换运转方向，可能发生无法转换运转方向或须费时较久的情况。
- ③ 三相电机若对换任意两条电源线顺序，可实现反向运转。

驰卡沙电工 DC齿轮传动马达详图

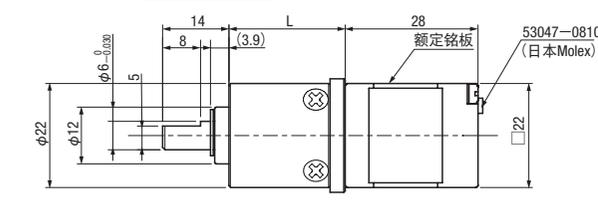
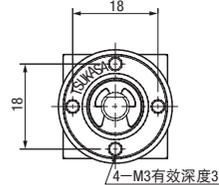
■ TG-611B-FU



■ 马达单体外形图



■ 齿轮传动马达外形图



■ 马达单体规格

制造厂型式	额定电压 (V)	空载转速 (r/min)	空载电流 (mA)	额定扭矩 (mN·m)	额定转速 (r/min)	额定电流 (mA)	旋转方向	重量 (g)
TG-611B	24	7260	80	5.88	5700	280	双向	61

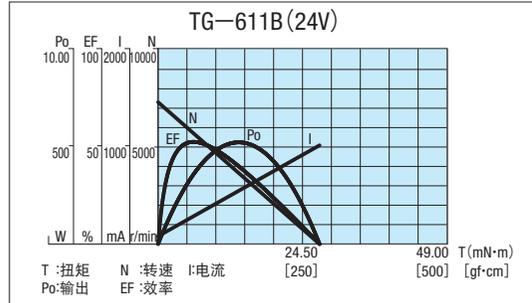
■ 齿轮传动马达(额定转矩/转速一览表)

制造厂型式	减速比	额定转矩 (mN·m)		额定转速 (r/min)	
		64	256	90.8	25.5
TG-611B-FU (24V)	转速 (r/min)	196	294	2	3
	转矩 (kgf·cm)	2	3		
	转矩 (gf·cm)				

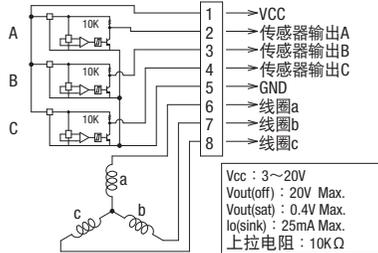
■ 齿轮单体规格

减速比	L (mm)	级数	容许转矩 (kgf·cm)		重量 (g)
			196	294	
1/64	29.5	3	2	57	
1/256	34.5	4	3	66	

■ 马达单体负载特性图



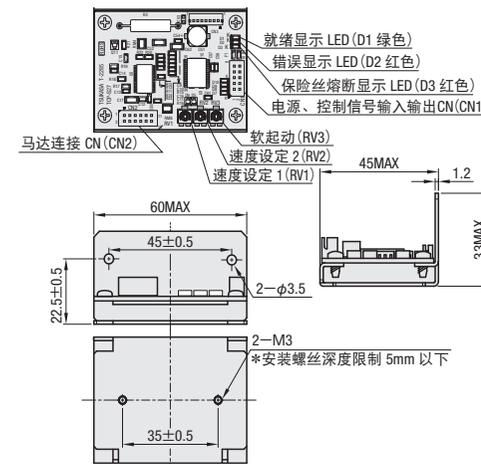
■ 马达内部接线图



■ 马达制造厂 DA(驰卡沙电工)

● DC齿轮传动马达驱动器详图

■ 外形图

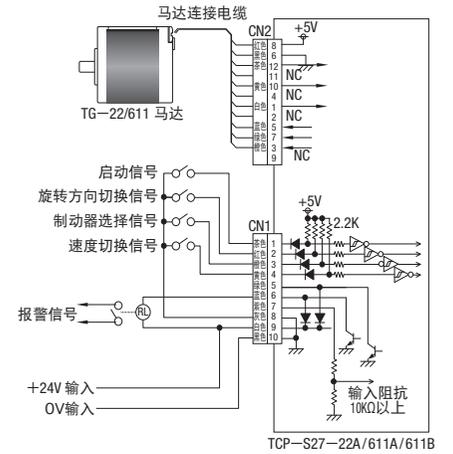


■ 规格

项目	内容
适用马达	型式: TCP-S27A-611B 磁极传感器: 霍尔集成电路(矩形波输出)
电源电压	DC24V ±10%以内(DC12V±10%以内)
控制回路功耗	1W以下
额定输出电流*1	280mA
过载判定电流	340mA
电流限制值	2.2A
PWM频率	约20.0KHz
调速范围*2	200~6900rpm
外部速度指令系数	1500rpm/V
速度设定(转速设定)	驱动器内部设定: RV1、RV2的2系统(可通过速度切换输入进行切换)外部速度指令输入: 1系统
软启动设定*3	可通过RV3设定最大1.67秒/1000rpm启动时、速度指令增速时动作(动作时D1闪烁)
保护功能*4	过载: 连续流过超过额定输出电流的电流时, 将切断输出, 保持状态。(可通过将启动输入置于“开”及再次接通电源进行复位)
	传感器异常: 检出传感器信号的异常代码并切断输出(可通过将启动输入置于“开”及再次接通电源进行复位)
	马达堵转: 检出马达的堵转, 切断输出(可通过将启动输入置于“开”及再次接通电源进行复位)
	过电流: 检出异常的马达电流, 切断输出
保险丝保护: 检出异常的电源电流, 切断回路	
使用环境	0~40℃、85%RH以下(无结露) 在有热对流的环境中使用
贮存环境	-10~60℃、85%RH以下(无结露)
附件	马达连接电缆(50cm) 电源/控制信号输入输出电缆(50cm)
重量	约30g(仅主体)

- *1: 额定输出电流是与对应的马达组合时的连续容许电流值。请务必在所用的齿轮传动马达的容许电流(容许转矩)以下使用。
- *2: 调速范围的最大值与电源电压成正比。表中数值为输入24V电压时的空载转速。
- *3: 软启动功能仅在加速时工作, 减速时不工作。
- *4: 保护功能动作时, 请务必排除其发生原因后再复位。
- *5: 马达转速优先取RV1、RV2及速度指令输入三者中较高的设定值。使用外部速度指令输入时, 请将RV1、2置于0刻度, 使用内部速度设定时, 请将外部速度指令输入断开或将其置于0V。

● 连接图



■ 输入输出信号

名称、针No.	线色	信号名称	内容
CN1 (电源、控制信号输入输出)	1 茶色	启动输入	“H”: 停止、报警复位 “L”: 旋转动作
	2 红色	旋转方向切换输入	“H”: CW旋转 “L”: CCW旋转
	3 橙色	制动器选择输入	选择将启动输入切换为“H”时的停止方法 “H”: 选择自由运行停止 “L”: 选择制动停止
	4 黄色	速度切换输入	“H”: 选择RV1 “L”: 选择RV2
	5 绿色	旋转同步信号输出	输出与旋转同步的6个脉冲或旋转的信号
	6 蓝色	报警输出	检出过载、传感器异常、过电流, 输出晶体管ON 正常时输出晶体管OFF
	7 紫色	外部速度指令输入*5	输入电压: 0~5V(10V MAX) 输入阻抗: 10KΩ以上
	8 灰色	GND	控制输入信号用接地(与CN1-10同电位)
	9 白色	电源输入	+24V输入
	10 黑色	0V输入(与CN1-8同电位)	
CN2 (马达信号输入输出)	1 红色	+5V	磁极传感器用5V输出(不可用于其他用途)
	2 黑色	GND	磁极传感器用GND
	3 茶色	A相	
	4 白色	B相	未使用
	5 黄色	传感器信号输入	未使用
	6 白色	C相	未使用
	7 蓝色	马达输出功率	A相绕组
	8 绿色		B相绕组
	9 橙色		C相绕组
状态显示LED	就绪显示LED(D1: 绿色)	就绪状态(可驱动状态): 亮灯 软启动动作时: 闪烁 发生错误时: 熄灭	
	错误显示LED(D2: 红色)	正常工作时: 熄灭 电源复位时: 亮灯(0.5秒) 检出大于过载判定电流: 亮灯 传感器异常时: 连续亮灯 检出马达堵转时: 闪烁一次 检出过载时: 闪烁二次	
	保险丝熔断LED(D3: 红色)	保险丝熔断时亮灯	
调整VR	RV1*5	速度设定SP1(出厂时设定为0刻度)	
	RV2*5	速度设定SP2(出厂时设定为0刻度)	
	RV3	软启动设定SOFT(出厂时设定为0刻度)	