

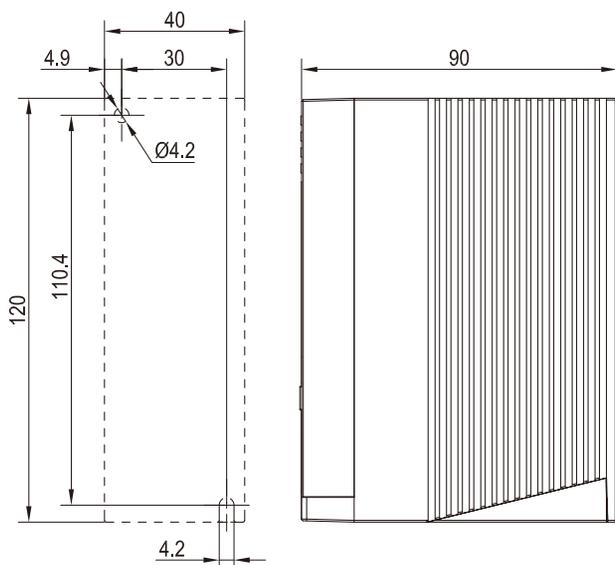
- 2相
- EtherCAT
- 直流输入
- 闭环
- 带数显



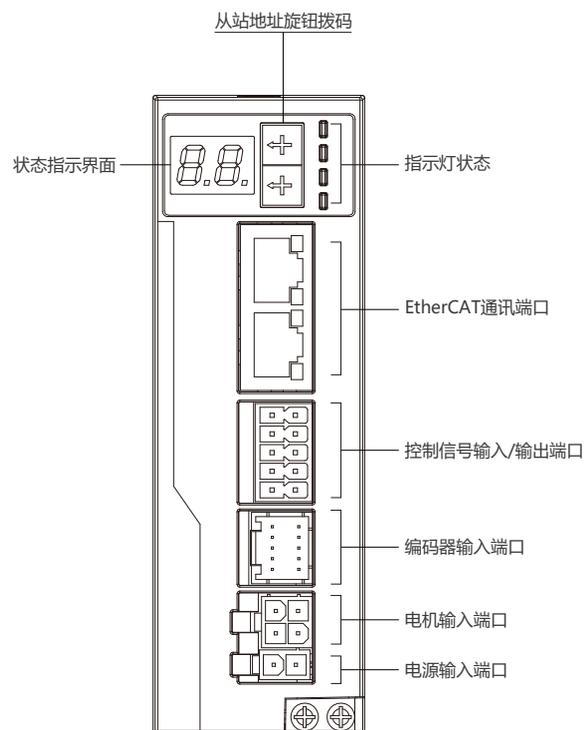
特征

- 新一代32位DSP技术,高性价比、平稳性佳、低噪声、低振动
- 工作电压范围24~50V
- 工作电流可调,最大支持2A
- 基于100BASE-TX以太网传输标准,传输速率高达100Mbps,全双工通讯
- 支持CoE(CANopen over EtherCAT),符合CiA 402标准
- 支持Cyclic Sync Position, Profile Position Profile Velocity,Homing多种工作模式
- 双口RJ45连接器用于EtherCAT通讯
- 5路光电隔离输入接口,5V~24V兼容输入
- 2路光电隔离输出接口
- 细分400~51200任意设置,支持电子齿轮
- 电流控制平滑、精准、电机发热小
- 具有过压、欠压、过流等保护功能

外形图



驱动器接线图



2相
通用型
步进电机

3相
通用型
步进电机

5相
通用型
步进电机

步进
减速电机

2相
步进伺服电机

3相
步进伺服电机

梯型丝杆
步进直线电机

滚珠丝杆
步进直线电机

IP65/IP68
步进电机

空心轴
步进电机

抱闸
步进电机

超薄式
步进电机

步进驱动器

一体式
步进电机

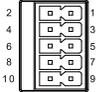
电气规格

参数	PSS2205E			
	最小值	典型值	最大值	单位
连续输出电流	0	—	5.0	A
输入电源电压	24	36	50	Vdc
逻辑输入电流	7	10	16	mA
逻辑输入电压	—	24	24	V
绝缘电阻	100	—	—	MΩ

状态指示灯

名称	颜色	状态	功能
PWR	绿色	开(ON)	通电时,绿色指示灯亮
ALM	红色	闪烁1次;	过流
		闪烁2次;	过压
		闪烁3次;	欠压
		闪烁4次;	错相
		闪烁5次;	超差
RUN	绿色	关(OFF)	INIT状态或掉电状态
		慢闪烁(Blinking)	Pre-Operational状态
		单闪烁(Single Flash)	Safe-Operational状态
		快闪烁(Flickering)	BootStrap状态
ERR	红色	开(ON)	Operational状态
		关(OFF)	无错误或掉电状态
		慢闪烁(Blinking)	Extra错误
		单闪烁(Single Flash)	Sync错误
L/A	绿色	双闪烁(Double Flash)	Watch-dog错误
		关(OFF)	物理层链路没有建立
		开(ON)	物理层链路建立
L/A	绿色	快闪烁(Flickering)	物理层链路有数据交互

端口定义

名称	序号	符号	功能	
		ECAT ID	当旋钮拨码设置的从站地址不为0时,数码管显示旋钮拨码设置地址; 当旋钮拨码设置的从站地址为0时,数码管显示配置站点地址寄存器0010h-0011h中的地址,即主站分配的地址;	
	1	LSD	两个10位旋码,可组合成为从站地址,范围0~99,如LSD旋转到1,MSD旋转到2则从站地址为: 从站地址=LSD+MSD*10;该地址会被配置到站点别名寄存器0012h-0013h中供主站使用;	
	2	MSD		
		RJ45	两路标准RJ45网口,支持EtherCAT数据发送接收,站点前后链接;	
	1~2	Y0~1	输出端子0~1	数字输出信号;
	3	XCOM	输入公共端	输入信号公共端
	4	YCOM	输出公共端	输出信号公共端
	5~8	X0~3	输入端子0~3	共XCOM,支持5V~24V;
	9	X4+	差分输入端子4	差分数字输入信号
	10	X4-	差分输入端子4	支持5V~24V;
	1~2	NC	保留	保留
	3	EZ+	编码器Z相输入正端/负端	接编码器Z通道正输入/负输入
	4	EZ-	编码器Z相输入正端/负端	接编码器Z通道正输入/负输入
	5	GND	编码器电源地	编码器电源地
6	+5V	编码器电源	编码器5V供电电源	
7	EA-	编码器A相输入正端/负端	接编码器A通道正输入/负输入	
8	EA+	编码器A相输入正端/负端	接编码器A通道正输入/负输入	
9	EB-	编码器B相输入正端/负端	接编码器B通道正输入/负输入	
10	EB+	编码器B相输入正端/负端	接编码器B通道正输入/负输入	
	1	A-	电机接口	两相步进电机接线口
	2	A+		
	3	B-		
	4	B+		
	1	V+	电源接口	DC24-50V
	2	V-		

EtherCAT特性

参数	PSS2205E	
EtherCAT通信指标	链路层	100BASE-TX以太网
	通信端口	RJ45标准网口
	网络拓扑	线型,树型,星型等
	波特率	100Mbps全双工通信
	同步管理器	SM0:邮箱接收 SM1:邮箱发送 SM2:过程数据输出RPDO SM3:过程数据输入TPDO
	通信模式	SM同步模式 DC同步模式,同步周期250us~4000us
	应用层协议	COE:CANopen OverEtherCAT
	Cia402工作模式	循环同步位置模式、位置模式、速度模式、回原点模式