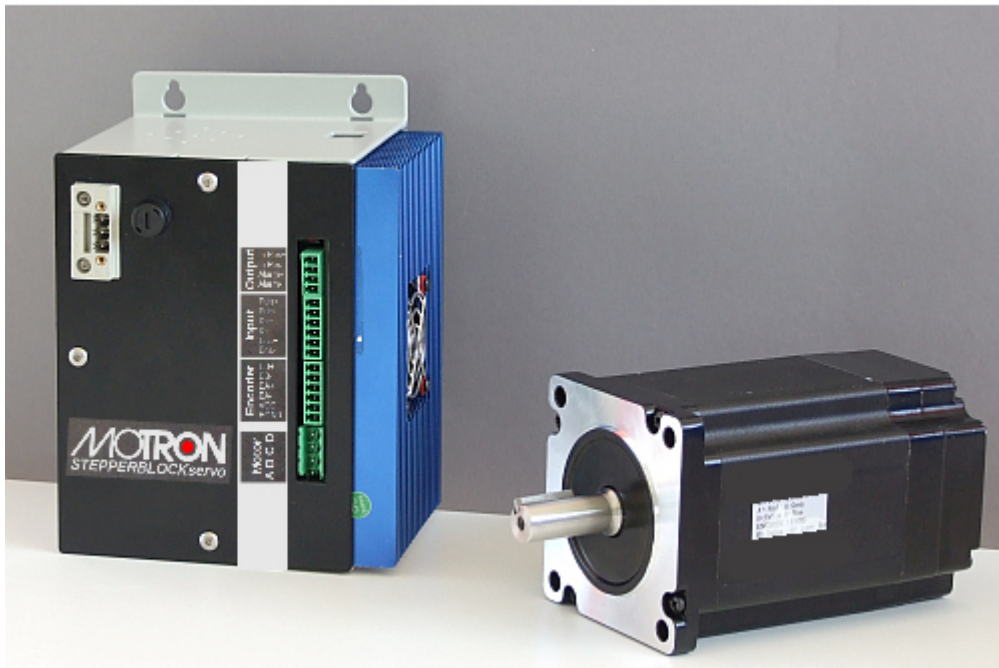


Data Sheet

STEPPERBLOCKservo



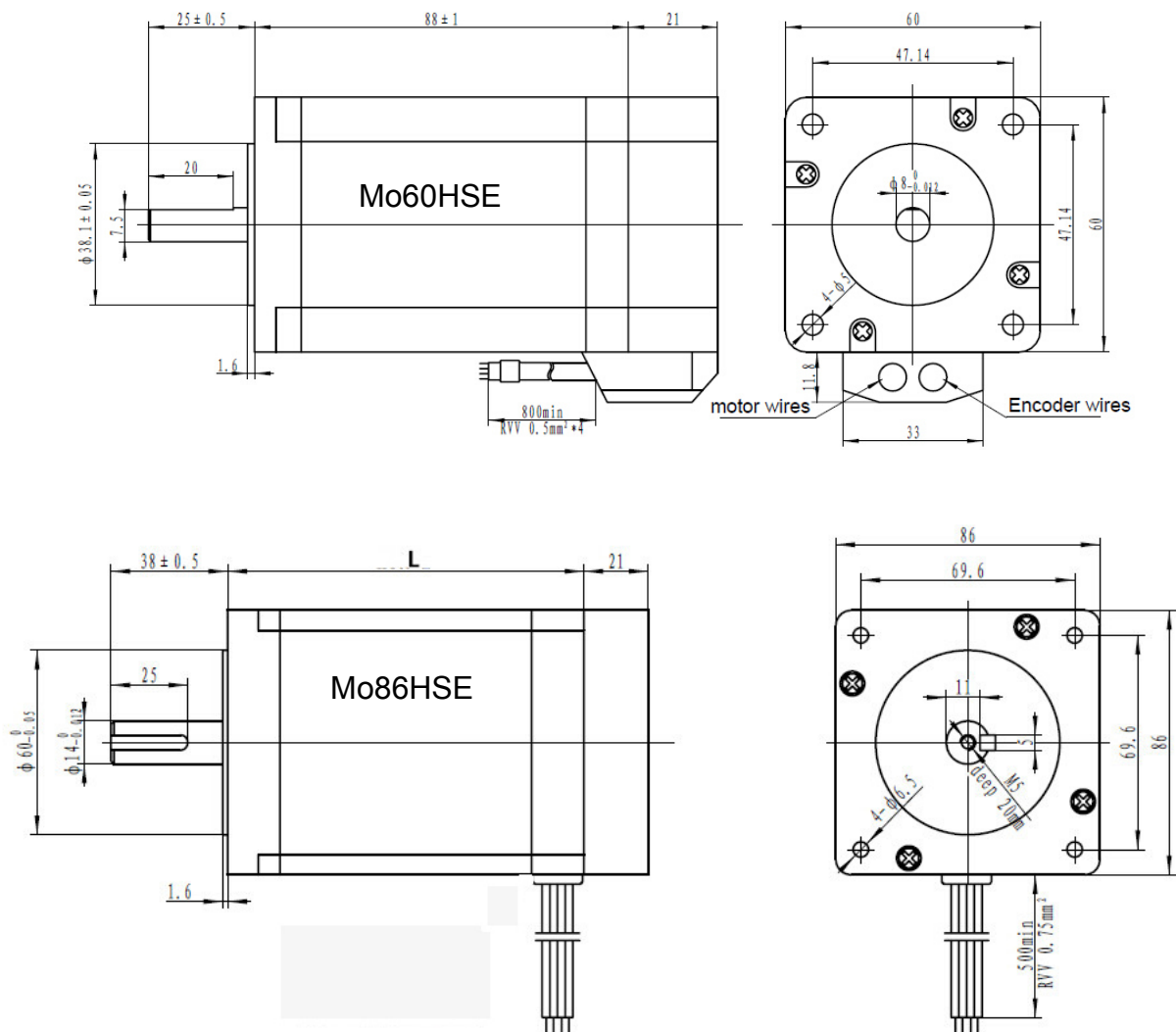
Features:

1. Stepper motor closed loop system, never lose step.
2. Improve motor output torque and working speed.
3. Automatic current adjustment based on load, lower temperature rising.
4. Suitable for all mechanical load conditions (include low rigidity belt pulley and wheel), no need to adjust gain parameter.
5. Motor work smoothly and low vibration, high dynamic performance at acceleration and deceleration.
6. No vibration from high speed to zero speed
7. Pulses response frequency can reach 200KHZ
8. 16 kinds microsteps choice, highest 51200microsteps/rev.
9. Over-current, over-voltage and position ultra difference protection function.

Overview

Motor Parameters:

2-Phase Hybrid servo	Step angle	Holding torque	Motor length	Total length
Mo60HSE	1,8 °	3,0 Nm	88 mm	109 mm
Mo80HSE	1,8 °	8,0 Nm	118 mm	139 mm



Microstep Settings:

Micorstep/U	SW3	SW4	SW5	SW6
Default (400)	on	on	on	on
800	off	on	on	on
1600	on	off	on	on
3200	off	off	on	on
6400	on	on	off	on
12800	off	on	off	on
25600	on	off	off	on
51200	off	off	off	on
1000	on	on	on	off
2000	off	on	on	off
4000	on	off	on	off
5000	off	off	on	off
8000	on	on	off	off
10000	off	on	off	off
20000	on	off	off	off
40000	off	off	off	off

Signal Connections:

Plug 1 Outputs:

Pin	Name		Beschreibung
1	In POS+	Pos. input in Pos	Open Collector output switched means „in Position“ open means „still moving“
2	In POS-	Neg- input in Pos	
3	ALM+	Alarm output +	Open Collector output switched means „Alarm“ open „no Alarm“
4	ALM-	Alarm output +	

Plug 2 Inputs Control:

Eingänge

Pin	Name		Beschreibung
1	PUL+	Pos. input Puls	Bei jedem Takt wird der Motor um einen Schritt bewegt.
2	PUL-	Neg- input Puls	
3	DIR+	Pos. input Richtung	Rechts-/ Linkslaufumschaltung
4	DIR-	Neg- input Richtung	
5	ENA+	Pos. input Enable	
6	ENA-	Neg- input Enable	

Die Eingänge (Optokoppler) sind ausgelegt für 5 V.. Bei 24 V bitte je einen Vorwiderstand 2k2 einbauen.inputsstrom 7 – 20 mA

Plug 3 Inputs Encoder:

Pin	Name		Kabelfarben
1	EB+	Encoder Phase B pos.	gelb
2	EB-	Encoder Phase B neg.	grün
3	EA+	Encoder Phase A pos.	schwarz
4	EA-	Encoder Phase A neg.	blau
5	VCC	Encoderspannung + 5V	rot
6	EGND	Masse 0 V	weiß

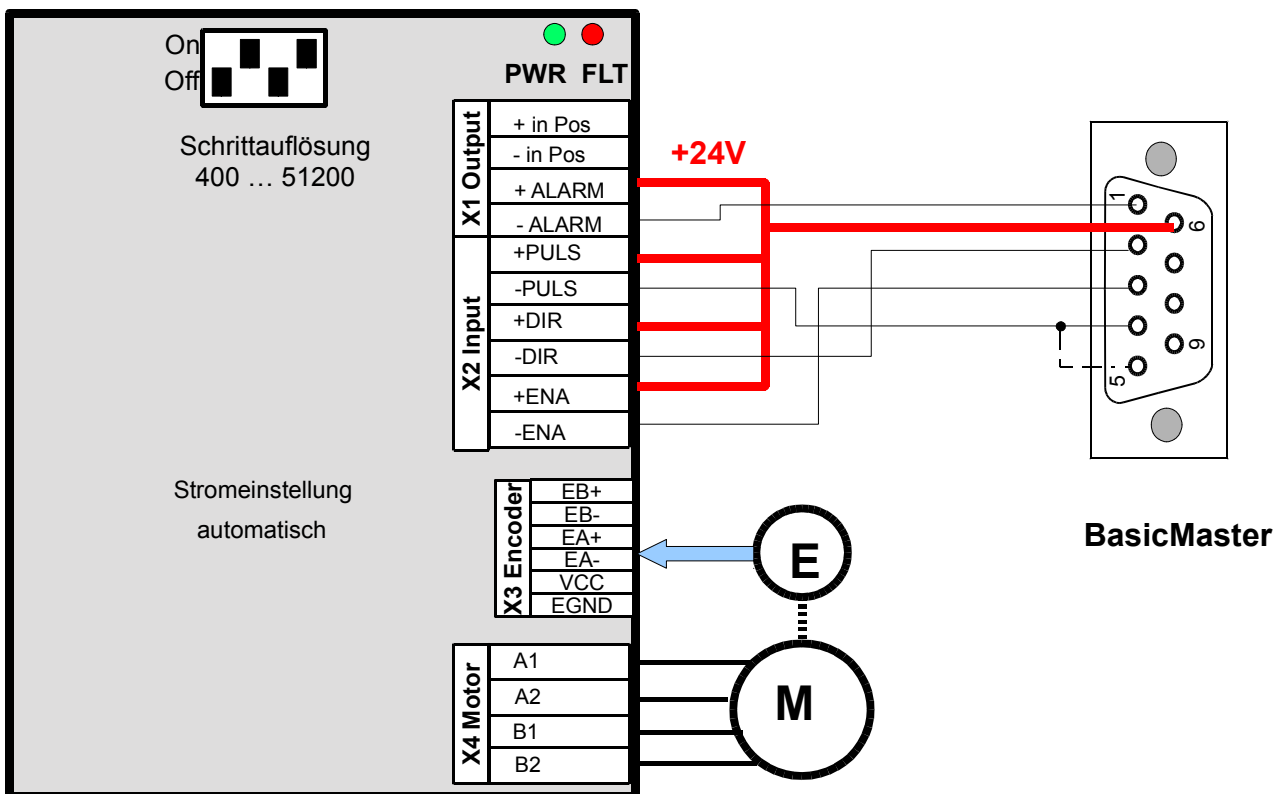
Plug 4 Motor:

Pin	Beschreibung	Kabelfarben
A+	Motorwicklung A1	rot
A-	Motorwicklung A2	grün
B+	Motorwicklung B1	gelb
B-	Motorwicklung B2	blau

Status LED

Oberhalb der Stecker sitzen eine rot und eine grüne LED:

● PWR	POWER Spannungsversorgung ok
● FLT	FAULT Die Unterscheidung erfolgt durch Blinkfolgen: <ul style="list-style-type: none"> o Überstrom o o Überspannung o o o Positionsfehler



Example: Connection STEPPERBLOCKservo to BasicMaster

Antriebstechnik

Antriebsauslegung
Schrittmotoren
Servomotoren
Endstufen



Sensortechnik

Drahtlose Sensoren
Pegelanpassung
Messverstärker
Trennverstärker



Positionieren, Steuern, Schalten

Adapter für
Feldbusse und
Kleinsteuerungen
Messen und
Zählen



Telematik

Drahtlose Überwachung
Fernsteuern
weltweit
oder in der Halle

