



Электропривод
<https://www.electroprivod.ru>

**ПРОГРАММИРУЕМЫЙ БЛОК УПРАВЛЕНИЯ
ШАГОВЫМИ ДВИГАТЕЛЯМИ
СЕРИИ БУШД_LAN, БУШД_LAN MODBUS**

Паспорт
БУШД.LAN.001.ПС

**г. Санкт-Петербург
2025**

1. НАЗНАЧЕНИЕ УСТРОЙСТВА

Программируемый блок управления шаговыми двигателями серии БУШД_LAN - БУШ_LAN и БУШД_LAN Modbus - (далее – блок) предназначен для биполярного управления работой шаговых двигателей (далее ШД) с максимальным током питания каждой из фаз двигателя не более 4.2А (БУШД-4.2LAN и БУШД-4.2LAN Modbus) или 8А (БУШД-8.0LAN и БУШД-8.0LAN Modbus) по заданной программе, в ручном режиме или в режиме драйвера. Управление и программирование блока осуществляется по сети Ethernet или через интерфейс USB.

Модели БУШД_LAN и БУШД_LAN Modbus отличаются версиями прошивки. Прошивка Modbus обеспечивает управление приводом по протоколу LAN Modbus.

2. ФУНКЦИИ И ВОЗМОЖНОСТИ УСТРОЙСТВА

- Удалённое управление по сети Ethernet;
- управление работой ШД в режиме контроллера по программе, хранящейся в памяти блока (до 4 программ управления);
- управление работой ШД в режиме реального времени командами от ПК по сети Ethernet или через интерфейс USB;
- запись и чтение управляющих программ с помощью ПК по сети Ethernet или через интерфейс USB;
- одновременное хранение в памяти блока 4 программ управления (до 255 команд каждая), вызов подпрограмм;
- программное управление внутренним реле;
- настройка параметров работы при помощи органов управления блока, по сети Ethernet или через интерфейс USB: изменение типа управления, максимального тока фазы, тока удержания, режима дробления;
- автономная работа по программе, хранящейся в энергонезависимой памяти блока;
- работа в режиме драйвера ШД с набором стандартных логических управляющих сигналов 0В и 12В «STEP» («Шаг»), «DIR» («Направление») и «ENABLE» («Разрешение»); допускается использование в качестве управляющих сигналов высокого уровня напряжения 24В при условии подключения дополнительных токоограничивающих резисторов;
- работа в ручном режиме – аналоговое управление скоростью, управление ШД при помощи потенциометра SPEED и аналогового входа SPEED IN;
- работа в ручном режиме – аналоговое управление положением;
- автоматическая остановка ШД при поступлении сигнала от аварийного датчика;
- автоматическое переключение направления вращения ШД при поступлении сигнала от датчика реверса;
- функция назначения начального положения и возврата в начальное положение;
- функция запоминания текущего положения и программного перехода к нему;
- возможность синхронизации работы с другими блоками и иными устройствами посредством внешних входных и выходных сигналов;
- автоматический контроль напряжения питания – если входное напряжение выходит за разрешенный диапазон (меньше 20В или больше 51В) при включении или в течении 2-х секунд в процессе работы, выдаётся код ошибки;
- регулировка разгона/торможения двигателя из меню блока;
- внутренняя тормозная схема с возможностью подключения внешнего тормозного резистора;
- звуковая сигнализация критических ситуаций с индикацией кода ошибки;
- двузнаковый семисегментный индикатор для настройки и отображения режимов работы;
- 32-битный пароль для защиты доступа по локальной сети (1 сек интервал авторизации, 136 лет для полного перебора вариантов).

3. ТЕХНИЧЕСКИЕ ХАРАКТЕРИСТИКИ

Таблица 1. Технические характеристики блока

Общие характеристики:	БУШД-4.2LAN Modbus, БУШД-4.2LAN	БУШД-8.0LAN Modbus, БУШД-8.0LAN
Максимальный ток фазы ШД, А	4.2	8.0
Минимальный ток фазы ШД, А	0.1	1
Коэффициенты дробления шага (микрошаг)	1/1, 1/2, 1/4, 1/8, 1/16, 1/32, 1/64, 1/128	
Напряжение питания, В постоянное, стабилизированное	24 - 48	
Габаритные размеры, мм не более	114x99x46	
Входы управления:		
Высокий уровень сигнала, В	4 - 12 (24В при использовании дополнительных резисторов)	
Низкий уровень сигнала, В	0 - 1	
Входное сопротивление, кОм, не менее	1	
Параметры выхода «РЕЛЕ»		
Тип реле	твердотельное полупроводниковое	
Максимальное напряжение, В	± 350	
Максимальный ток нагрузки, мА	± 120	
Сопротивление замкнутых контактов, Ом не более	30	
Параметры выхода «ALARM» и «FAULT»		
Тип сигнала	оптронный выход	
Максимальное напряжение, В	20	
Максимальный ток нагрузки, мА	100	
Сопротивление замкнутых контактов, Ом не более	100	
Параметры вспомогательного встроенного источника «ВЫХОД +5В»:		
Напряжение, В	4.5 – 5.5	
Максимальный ток нагрузки, мА	200	
Выходное сопротивление, Ом	50	

Блок соответствует климатическому исполнению УЗ.1 согласно ГОСТ 15150-69.
Температура окружающей среды (0 ... +40)⁰ С.
Относительная влажность - до 90% при +25⁰ С, без конденсата
Атмосферное давление - (650...800) мм. рт. ст.

4. КОНСТРУКЦИЯ

Блок выполнен в виде платы с расположенными на ней электронными компонентами, элементами индикации, органами управления, клеммами и разъемами. Пластиковый корпус блока предназначен для установки на DIN рейку. Внутри корпуса, на печатной плате блока установлен радиатор. В блоке БУШД-8.0LAN Modbus на радиаторе закреплен вентилятор, обеспечивающий активное охлаждение.

Кроме электронных компонентов на плате располагаются:

- винтовые клеммы для подключения проводов шагового двигателя и блока питания;
- кнопки «START/STOP» и «RESET», а также дублирующие клеммы «START/STOP» и «RESET»;
- подстроечный резистор и разъем для подключения внешнего потенциометра для управления скоростью вращения двигателя в ручном режиме;
- кнопки для настройки работы контроллера;
- двузначный семисегментный индикатор для отображения режимов работы блока;
- переключатели SW1 – SW2 для выбора режима работы блока;
- выход питания внешних датчиков +5V;
- разъем USB для связи с компьютером;
- разъем LAN для связи с компьютером по локальной сети;
- входы и сигнальные линии для управления контроллером (см. таблицу 2).

Корпус блока с расположением кнопок управления, разъемов и клемм приведен на рис.1. Их назначение и описание приведено в таблице 2.

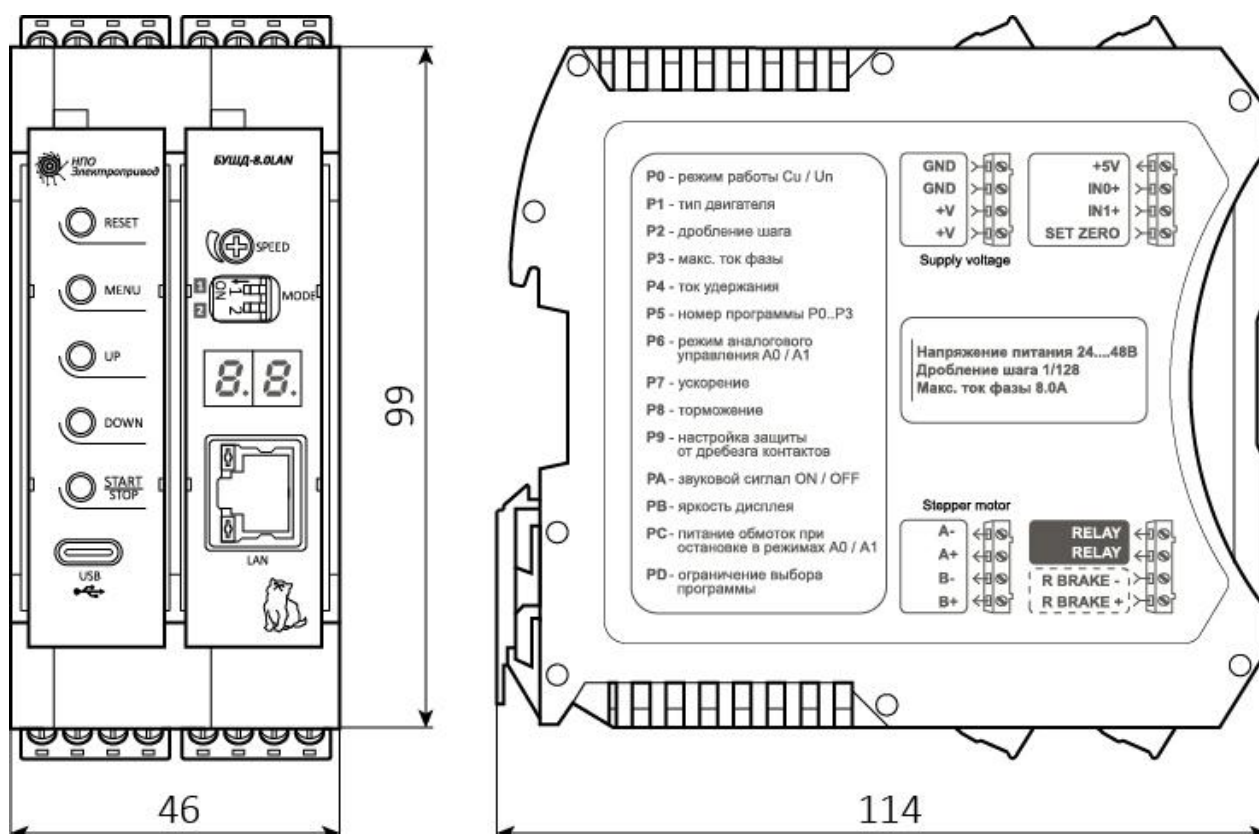


Рис.1. Корпус и размеры блоков управления БУШД_LAN и БУШД_LAN Modbus

Таблица 2. Описание и назначение входов и выходов

Обозначение	Назначение	
GND	Разъем питания блока	Минус источника питания постоянного тока (24..48В)
+V		Плюс источника питания постоянного тока (24..48В)
A+	Разъем подключения фаз двигателя	Фаза А+
A-		Фаза А-
B+		Фаза В+
B-		Фаза В-
R BRAKE-	Разъем подключения реле и тормозного резистора	Клеммы подключения внешнего тормозного резистора
R BRAKE+		Выходное реле блока. Клеммы для подключения управляемого устройства.
RELAY		
RELAY		
+5V	Разъем входов и выходов управления блоком	Выход +5В
SET ZERO		Входной сигнал установки нулевого (начального) положения блока
IN1		Программируемый вход 1
IN0		Программируемый вход 0
CONTINUE		Входной сигнал продолжения прерванного действия
REVERSE		Входной сигнал смены направления
CURRENT OFF		Входной сигнал обесточивания обмоток двигателя
HARD STOP		Входной сигнал резкой остановки двигателя
GOTO ZERO		Входной сигнал - перемещение в нулевое (начальное) положение
ALARM		Выходной сигнал ошибки
FAULT		Выходной сигнал подтверждения штатной работы блока
COM		СОМ – общий информационный вход
5V	Разъем сигнальных линий	Подключение внешнего потенциометра регулирования скорости или положения
0...5V		Выход питания внешнего потенциометра
GND		Вход средней точки внешнего потенциометра
RESET		Общий провод внешнего потенциометра
STEP		Сброс
DIR		
ENABLE		Импульсное управление положением
COM		
RESET		Входной сигнал сброса блока управления
LAN	Кнопка	Входной сигнал шаг
USB		Входной сигнал направление
MENU	Кнопки управления меню	Входной сигнал разрешение
UP		СОМ – общий вход
DOWN		Кнопка сброса блока управления
SW1, SW2	Коммуникационные разъемы	Разъем подключения к локальной сети Ethernet
SPEED	Разъем USB для соединения с ПК	Разъем USB для соединения с ПК
START/STOP	Кнопка входа, выхода и перемещения по меню блока	Кнопка увеличения параметра меню блока
	Кнопки управления меню	Кнопка уменьшения параметра меню блока
	Микروпереключатели	Установка режима работы блока
	Потенциометр	Подстроечный резистор для управления скоростью или положением в ручном режиме
	Кнопка	Кнопка старта/остановки

5. ПОДКЛЮЧЕНИЕ БЛОКА

Перед установкой и монтажом внимательно изучите порядок установки и монтажные схемы соединения. **Монтаж всех элементов системы должен производиться в обесточенном состоянии.** При подключении соединительных проводов необходимо обеспечить хороший контакт в клеммных колодках. При монтаже необходимо строго соблюдать правильность подключения всех проводов. Варианты подключения ШД к блоку приведены в таблице 3.

Подключение внешнего тормозного резистора

Тормозной резистор осуществляет поглощение и рассеивание рекуперационной энергии, образующейся при принудительном вращении двигателя (например, при торможении, вследствие большой инерционности нагрузки). Блок управления имеет встроенный тормозной резистор $R=10\text{Ом}$, $P=5\text{Вт}$. Мощность встроенного резистора достаточна для работы двигателя FL86STH80–4208, при нормальных условиях.

При принудительном вращении двигателя со скоростью до 120 об./мин. (среднее значение за каждые 10 сек) на интервале времени 0...бесконечность, установка внешнего тормозного резистора не требуется.

При принудительном вращении двигателя со скоростью 120...240 об./мин (среднее значение за каждые 10 сек) на интервале времени 0...бесконечность и напряжении питания 48В, необходимо подключить внешний тормозной (балластный) резистор с минимальным сопротивлением $R=2.5\text{Ом}$. При напряжении питания блока 24В минимальное сопротивление тормозного резистора $R=1.0\text{Ом}$. Тормозной резистор подключается к клеммам «R BRAKE».

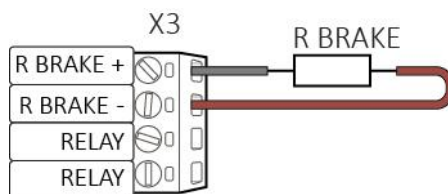


Рис.2. Пример подключение внешнего тормозного резистора

Долговременное принудительное вращение двигателя со средней скоростью (среднее значение за каждые 10 сек) более 240 об./мин. запрещено.

Подключение сигналов подтверждения штатной работы блока Fault и сигнала ошибки Alarm.

При работе блока в штатном режиме горит светодиод Fault, а светодиод сигнала Alarm загорается при возникновении ошибки. Перечень аварийных ситуаций приведен в п.7.

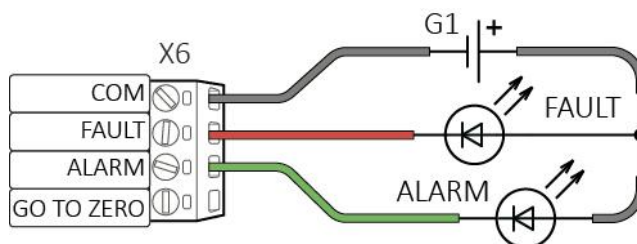


Рис.3. Пример подключения сигналов штатной работы и аварии

Подключение двигателя к блоку

Блок предусматривает подключение к 4, 6 и 8-выводным гибридным двух или четырехфазным шаговым двигателям. Возможные способы включения фаз двигателя приведены в табл. 3. Выводы фаз шагового двигателя подключаются к выходам блока A+, A-, B+ и B- — в соответствии с таблицей 3.

Таблица 3. Подключение двигателя к блоку

Схема 1	Схема 2	Схема 3	Схема 4
Подключение шагового двигателя с 8 выводами (четырёхфазный двигатель); • Схема 1 - последовательное соединение; • Схема 2 - параллельное соединение. • Схема 3 - подключение шагового двигателя с 6 выводами (двухфазный двигатель с отводами от средних точек); • Схема 4 - подключение шагового двигателя с 4 выводами (двухфазный двигатель).			

Установка и монтаж блока

Монтаж системы необходимо осуществлять в следующем порядке:

1. Выполните соединение блока с ШД, датчиками и источником питания согласно монтажным схемам.
2. При необходимости подключите тормозной резистор.
3. Подключите блок, если необходимо, к персональному компьютеру при помощи кабеля Ethernet или USB.

6. МЕНЮ БЛОКА

Для настройки параметров работы блока используется меню блока (кнопки MENU, UP, DOWN и семисегментный дисплей на корпусе). Некоторые настройки можно также осуществить, используя команды по сети Ethernet или USB.

6.1. Использование меню блока

Вход в меню - удержание кнопки MENU до звукового сигнала (цифры на дисплее начнут мигать). Переход к следующему пункту меню происходит по кратковременному нажатию кнопки MENU (переключение циклично). Для выхода из меню необходимо удерживать кнопку MENU до звукового сигнала (цифры перестанут мигать). Для изменения значения параметра в меню используются кнопки UP (увеличение) и DOWN (уменьшение).

Сброс настроек до состояния заводских – одновременное удержание кнопок UP и DOWN более 8 сек. до звукового сигнала.

6.2. Пункты меню блока:

- P0 - выбор режима работы: Си – токовый режим, Un - вольтовый режим работы.
- P1 - выбор типа двигателя для вольтового режима
- P2 - выбор дробления 1..16 - для токового режима, 1..128 для вольтового режима.
- P3 - выбор рабочего тока фаз двигателя 0,1 – 8,0А при токовом режиме работы.
- P4 - выбор тока удержания в процентах от рабочего тока. 25%, 50%, 75%, 99%.
- P5 - выбор номера программы П0..П3 которая будет исполняться по нажатию кнопки START/STOP.
- P6 - выбор режима работы контроллера с использованием аналоговых входов A0/A1 (управление скоростью A0 или углом поворота A1).
- P7 - настройка ускорения при разгоне ротора ШД: N = 0...14 (Ускорение рассчитывается по формуле $3 \cdot 2^N \text{ шаг/с}^2$).

- P8 - настройка торможения при остановке ротора ШД: $N = 0 \dots 14$. (Торможение рассчитывается по формуле $3 * 2^N$ шаг/с²).
- P9 - настройка времени нечувствительности входных управляющих сигналов IN0, IN1, REVERS, SET_ZERO для устранения дребезга – 2^N мс, где «n» – значение параметра меню.
- PA - включение/выключение сигнала зуммера ON/OFF.
- PB - настройка яркости свечения индикатора, уровни L0...L7.
- PC - установка поведения контроллера после снятия сигнала ENABLE в режимах A0 и A1 0- обмотки обесточены, 1 - обмотки запитаны
- PD - максимальный номер программы, до которого будет происходить переключение в режиме bF

6.3. Порядковые номера шаговых двигателей в вольтовом режиме (пункт P1, P0 = Un):

Значение		Макс. ток фазы, А	Сопротивление фазы, Ом	Индуктивность фазы, мГн	Угловой шаг	Модель
БУШД-4.2LAN	БУШД-8.0LAN					
0	0	-	-	-	-	нет
1	1	1.33	2.1	2.5	1.8	FL42STH33-1334 1.8 deg
2	2	1.33	2.1	4.2	0.9	FL42STH33-1334 0.9 deg
3	3	1.2	3.3	3.4	0.9	FL42STH38-1206 0.9 deg
4	4	1.68	1.65	3.2	1.8	FL42STH38-1684 1.8 deg
5	5	1.68	1.64	3.2	0.9	FL42STH38-1684 0.9 deg
6	6	1.2	3.3	2.8	0.8	FL42STH47-1206 1.8 deg
7	7	1.68	1.65	2.8	1.8	FL42STH47-1684 1.8 deg
8	8	1.68	1.65	4.1	0.9	FL42STH47-1684 0.9 deg
9	9	1.2	6	7	1.8	FL42STH60-1206 1.8 deg
10	10	1.2	12.1	36.7	0.9	FL42STH60-1206 0.9 deg
11	11	1.56	1.8	3.6	1.8	FL57ST41-1564 1.8 deg
12	12	1.0	16.7	46.5	1.8	FL57ST76-1006 1.8 deg
13	13	1.5	3.6	6	1.8	FL57ST76-1506 1.8 deg
14	14	1.0	5.7	5.4	1.8	FL57STH41-1006 1.8 deg
15	15	1.0	5.7	8	0.9	FL57STH41-1006 0.9 deg
16	16	2.8	0.7	1.4	1.8	FL57STH41-2804 1.8 deg
17	17	2.8	0.7	2.2	0.9	FL57STH41-2804 0.9 deg
18	18	1.0	6.6	8.6	1.8	FL57STH51-1006 1.8 deg
19	19	2.8	0.83	2.2	1.8	FL57STH51-2804 1.8 deg
20	20	2.8	0.9	3.7	0.9	FL57STH51-2804 0.9 deg
21	21	1.0	7.4	10	1.8	FL57STH56-1006 1.8 deg
22	22	2.0	1.8	2.5	1.8	FL57STH56-2006 1.8 deg
23	23	2.8	0.9	2.5	1.8	FL57STH56-2804 1.8 deg
24	24	1.0	8.6	14	1.8	FL57STH76-1006 1.8 deg
25	25	2.8	1.13	3.6	1.8	FL57STH76-2804 1.8 deg
26	26	2.8	1.13	5.6	0.9	FL57STH76-2804 0.9 deg
27	27	2.0	1.2	4.6	1.8	FL60STH65-2008 1.8 deg параллельное соединение обмоток
28	28	2.0	4.8	18.4	1.8	FL60STH65-2008 1.8 deg последовательное соединение обмоток
29	29	2.0	1.5	6.8	1.8	FL60STH86-2008 1.8 deg параллельное соединение обмоток

30	30	2.0	6	7.2	1.8	FL60STH86-2008 1.8 deg последовательное соединение обмоток
31	31	2.8	0.7	3.9	1.8	FL86STH65-2808 1.8 deg параллельное соединение обмоток
32	32	2.8	2.8	15.6	1.8	FL86STH65-2808 1.8 deg последовательное соединение обмоток
33	33	4.2	0,375	3.4	1.8	FL86STH80-4208 1.8 deg параллельное соединение обмоток
34	34	4.2	1.5	13.6	1.8	FL86STH80-4208 1.8 deg последовательное соединение обмоток
35	35	4.2	0.45	6	1.8	FL86STH118-4208 1.8 deg параллельное соединение обмоток
36	36	4.2	1.8	24	1.8	FL86STH118-4208 1.8 deg последовательное соединение обмоток
37	37	4.2	0,625	8	1.8	FL86STH156-4208 1.8 deg параллельное соединение обмоток
38	38	4.2	2.5	32	1.8	FL86STH156-4208 1.8 deg последовательное соединение обмоток
-	39	6.0	0.6	6.5	1.8	FL86STH118-6004 1.8 deg
-	40	6.2	0.75	9	1.8	FL86STH156-6204 1.8 deg
-	41	5.5	0.9	12	1.8	FL110STH99-5504 1.8 deg
-	42	6.5	0.8	15	1.8	FL110STH150-6504 1.8 deg
-	43	8	0.67	12	1.8	FL110STH201-8004 1.8 deg
39	44	0.3	32	40	1.8	ДШ3934-0,3А
40	45	0.67	8.5	7.5	1.8	ДШ2851-0,7А
41	46	1.68	2.3	3.4	1.8	ДШ4248-1,7А
42	47	3.0	1.0	3.4	1.8	ДШ5776-3,0А
43	48	3.0	1.45	6.5	1.8	ДШ57112-3,0А
44	49	3.0	1.2	6.4	1.8	ДШ8665-3,0А
45	50	4.5	0.36	3.0	1.8	ДШ8682-4,5А
-	51	6.0	0.6	5.7	1.8	ДШ86118-6,0А
-	52	6.2	0.7	8.5	1.8	ДШ86156-6,2А
-	53	8.0	0.8	16	1.8	ДШ110201-8,0А
-	54	6.0	0.8	8.7	1.8	ДШ130280-6,0А

7. ВОЗМОЖНЫЕ КОДЫ ОШИБОК

Е0 - ошибка конфигурации тактового генератора

Е1 - ошибка останов основного цикла программы

Е2 - ошибка настройки PowerSTEP01

Е3 - ошибка настройки сетевого контроллера

Е4 - ошибка инициализации внешней энергонезависимой памяти

Е5 - ошибка сокета

Е6 - ошибка работы с внешней энергонезависимой памятью
Е7 - ошибка вызова обработки прерываний
Е8 - ошибка по перегрузке выходного источника питания сигнальных линий 5В
Е9 - ошибка выход за пределы питающего напряжения
ЕА - ошибка по перегреву чипа PowerSTEP01 управляющего шаговым двигателем
ЕВ - ошибка по перегреву тормозной схемы
ЕС - ошибка передачи команды управления
ЕD - ошибка снижение ниже заданного порога, питающего напряжения затворов верхних ключей
ЕЕ - ошибка срабатывание защиты по току (короткое замыкание обмоток)
ЕF - ошибка выполнения внутренней пользовательской программы

8. ПОРЯДОК РАБОТЫ

1. Убедитесь, что источник питания выключен.
2. Выполните монтаж системы согласно пункту 5.
3. Установите параметры работы блока - токовый или вольтовый режим управления, максимальный ток фазы (для токового режима) или модель двигателя (для вольтового режима), ток удержания и режим дробления (см. раздел 6.2).

Токовый режим – при управлении двигателем контролируется ток, подаваемый в фазу двигателя. Для управления в этом режиме можно использовать любой ШД с установкой максимального тока в настройках контроллера. Режим характеризуется большим крутящим моментом, высокой скоростью вращения, но ограничен максимальной величиной дробления до 1/16;

Вольтовый режим – характеризуется плавностью хода и возможностью дробления шага до 1/128, однако скорость и крутящий момент в этом режиме ниже по сравнению с токовым режимом. Вольтовый режим применим только к двигателям, параметры которых сохранены в памяти блока (см. раздел 6.3).

В случае управления по сети Ethernet или через USB параметры работы блока можно установить командой (см. протокол обмена блока). В остальных случаях для настройки используется меню блока.

Настройка параметров работы с использованием меню блока

- Войдите в меню блока P0 и выберите кнопками UP и DOWN нужный режим: Cu – токовый, Un – вольтовый.
- В токовом режиме управления войдите в меню P3 блока и установите максимальный ток фазы двигателя (согласно документации на двигатель).
- В вольтовом режиме управления войдите в меню P1 блока и укажите, с каким двигателем будет работать блок. Список и номера двигателей приведены в разделе 6.3.
- Войдите в меню P2 блока и установите необходимый режим дробления шага (1..1/16 для токового режима или 1..1/128 для вольтового режима).
- Войдите в меню P4 блока и установите требуемый ток удержания в процентах от рабочего тока: 25%, 50%, 75%, 99%.
- Для работы по программе, записанной в память блока, войдите в меню P5 и выберите номер исполняемой программы.
- Для аналогового управления скоростью или положением войдите в меню блока P6 и выберите значение A0 для управления скоростью или A1 для регулирования угла поворота.
- Установите требуемые значения разгона и торможения двигателя – меню блока P7 и P8 соответственно.

- Войдите в меню P9 и установите фильтр (время нечувствительности) для подавления дребезга на входах управляющих сигналов.

4. Микропереключателями SW1 и SW2 установите требуемый режим работы согласно таблице 4.

Таблица 4. Режимы работы блока

Режим	Отображение на дисплее	Микропереключатель		Управление
		SW1	SW2	
Контроллер – управление по сети или USB	La	ON	ON	Режим работы с управлением по локальной сети Ethernet, либо USB
Контроллер – работа по программе	bF	OFF	ON	Режим выполнения внутренней программы, записанной в память контроллера
Ручное управление	A0, A1	ON	OFF	A0 - режим постоянного вращения с заданной скоростью; A1 - режим поворота на заданный угол; Для управления используется внутренний потенциометр или внешний аналоговый вход.
Драйвер	SD	OFF	OFF	Управление сигналами «STEP» (шаг), «DIR» (направление), «ENABLE» (разрешение)

• В режиме драйвера SD подавайте нужную последовательность сигналов «ШАГ», «НАПРАВЛЕНИЕ» и «РАЗРЕШЕНИЕ» на входы «STEP», «DIR» и «ENABLE» соответственно.

Высокий уровень сигнала – 4...12В (24В*), низкий уровень сигнала 0...1В.

Передвижение на один шаг осуществляется по фронту импульса на входе STEP в направлении, заданном сигналом DIR. Сигнал ENABLE используется для разрешения или запрета питания фаз двигателя. Осциллограмма управляющих сигналов приведена на рис. 4.

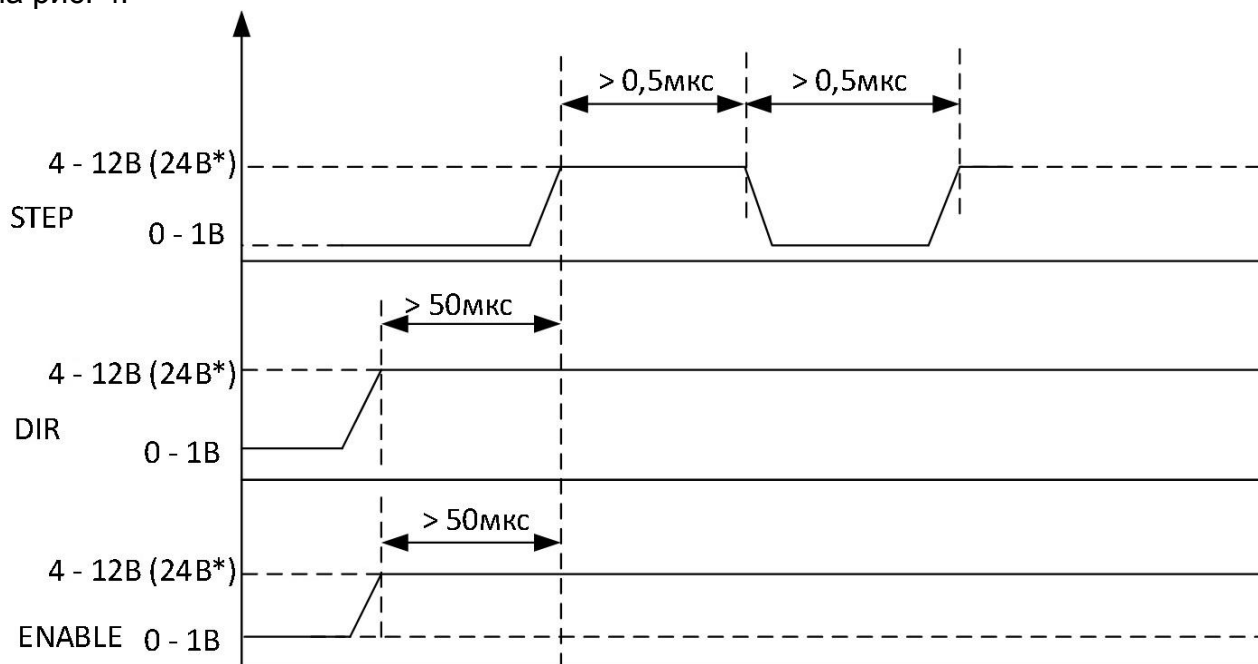


Рис.4. Осциллограмма управляющих сигналов

*Допускается использование в качестве управляющих сигналов напряжения 24В при условии подключения дополнительных токоограничивающих резисторов: 3кОм для входа STEP и 1кОм для входов DIR и ENABLE.

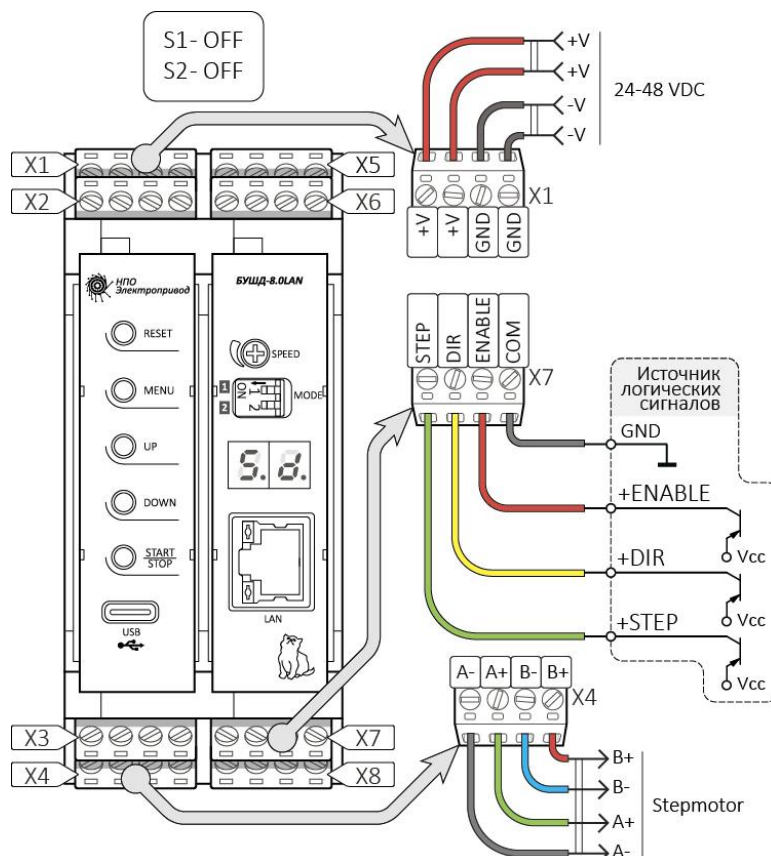


Рис. 5. Пример подключения блока в режиме драйвера SD

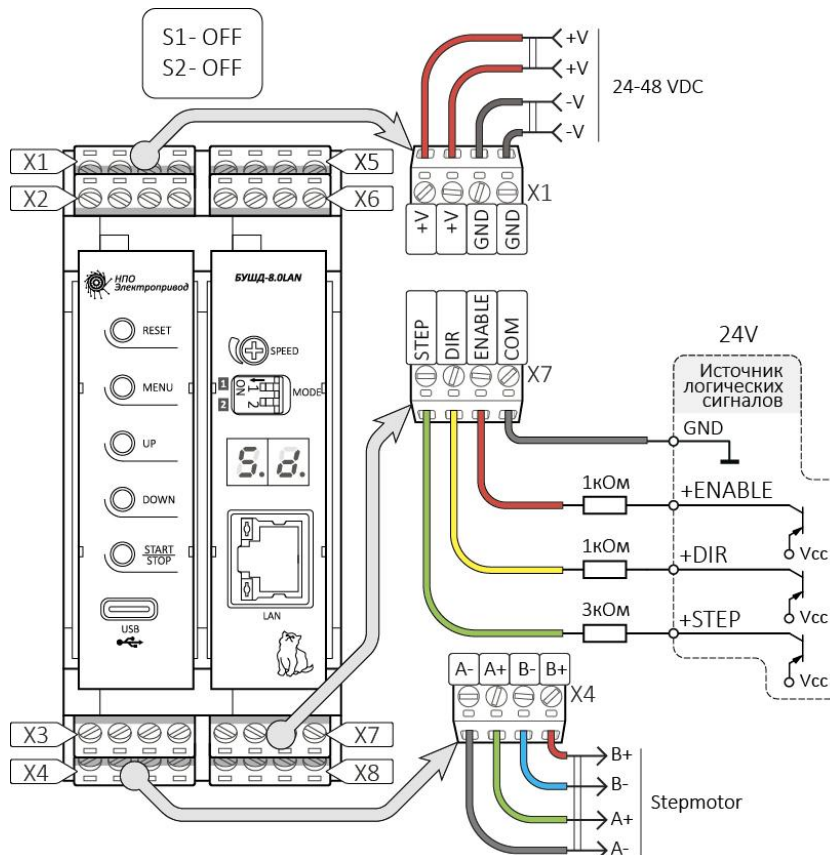


Рис. 6. Пример подключения блока в режиме драйвера SD с использованием источника логических сигналов 24В.

- В ручном режиме управления A0, A1 регулируйте скорость вращения (если выбран пункт меню блока P6=A0) или угол поворота (если выбран пункт меню блока P6=A1) потенциометром. Включение и выключение осуществляется либо кнопкой START/STOP, либо наличием/отсутствием сигнала на входе ENABLE. Изменение скорости (угла поворота) осуществляется поворотом встроенного потенциометра "SPEED" либо внешним потенциометром, подключенным к входу "SPEED IN". При использовании одного из потенциометров второй должен быть выкручен в положение '0'. Величина сопротивления внешнего потенциометра для аналогового регулирования – 10кОм.

В режиме управления скоростью A0 максимальная скорость вращения 4650 об/мин для двигателя с основным угловым шагом 1,8° в режиме целого шага.

При дроблении: 1/2 – 2500 об/мин, 1/4 – 500 об/мин, 1/8 – 250 об/мин, 1/16 – 125 об/мин, 1/32 – 62 об/мин, 1/64 – 31 об/мин, 1/128 – 15 об/мин.

В режиме управления положением A1 дробление меньше 1/16 не используется. При дроблении шага 1/16 для двигателя с основным угловым шагом 1,8° максимальный угол перемещения $\pm 270^\circ$, при дроблении 1/32 – $\pm 135^\circ$, при дроблении 1/64 – $\pm 67,5^\circ$, при дроблении 1/128 – $\pm 33,7^\circ$. Мгновенная установленная скорость - 600 шагов в секунду.

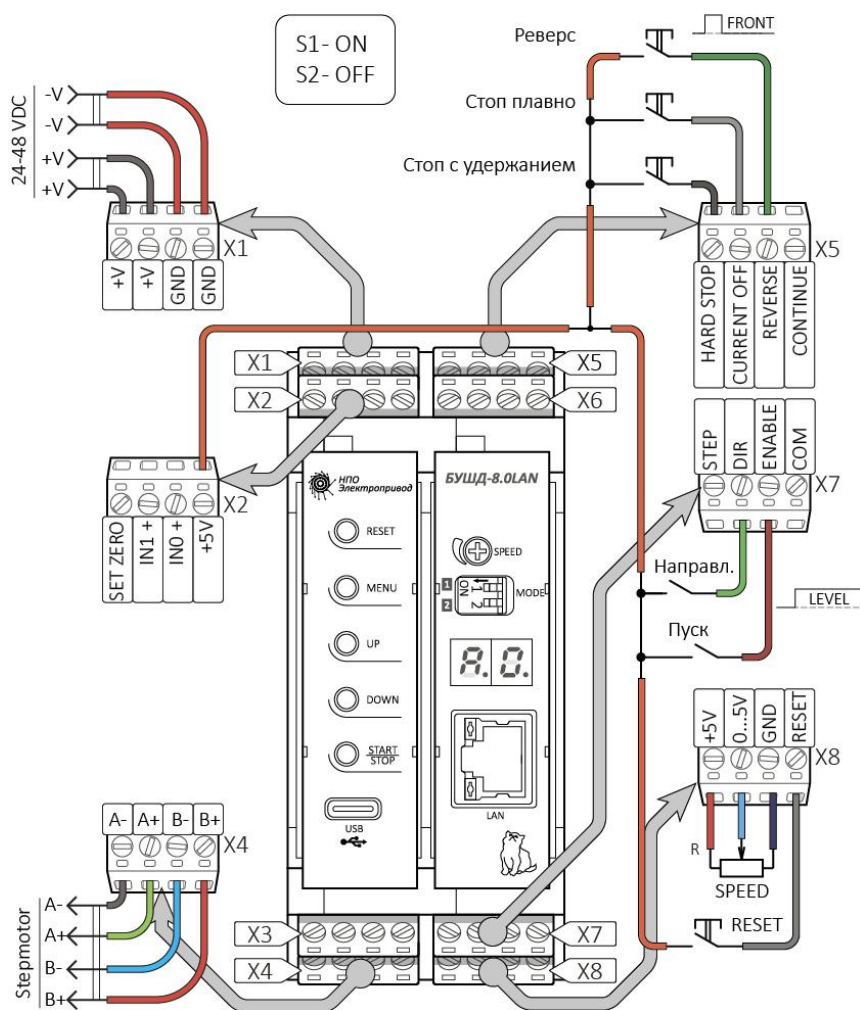


Рис.7. Пример подключения блока в режимах A0 и A1 с использованием встроенного источника питания

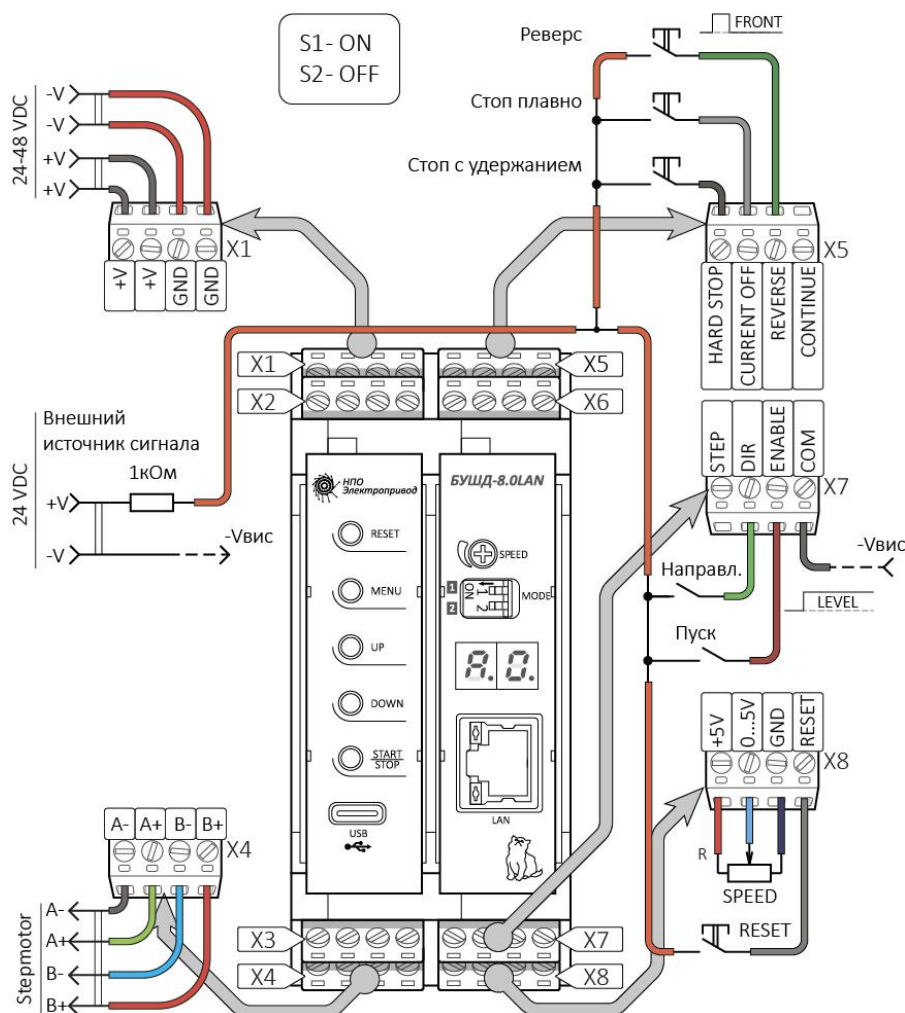


Рис.8. Пример подключения блока в режимах A0 и A1 с использованием внешнего источника сигналов 24В.

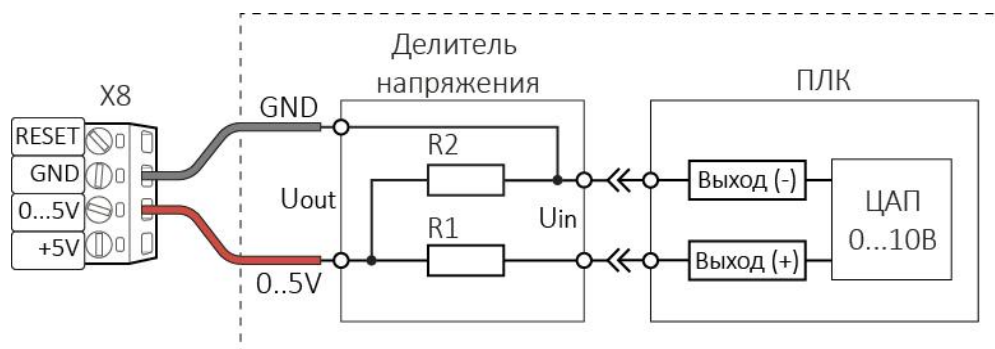


Рис.9. Пример подключения входа аналогового регулирования в режимах A0 и A1

- В режиме исполнения внутренней программы **bF** включение и выключение осуществляется либо кнопкой START/STOP, либо наличием/отсутствием сигнала на входе ENABLE. При этом выполняется одна из программ управления записанных в блок управления. Выбор исполняемой программы управления определяется параметром P5 в меню контроллера (см. раздел 6 «Меню блока»).

- В режиме работы по локальной сети **LA** при подключении к контроллеру по локальной сети запуск и управление осуществляется командами через USB либо удалённо по сети Ethernet. Параметры и настройки подключения, процесс авторизации и полный список команд приведены в протоколе обмена блока.

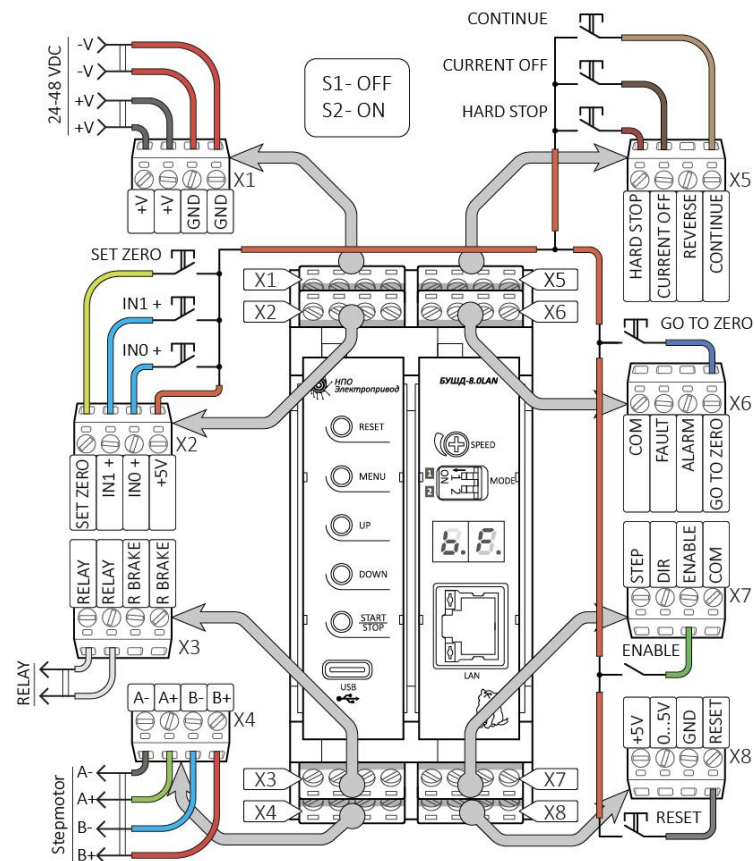


Рис.10. Пример подключения блока в режимах LA и BF от встроенного источника 5В.

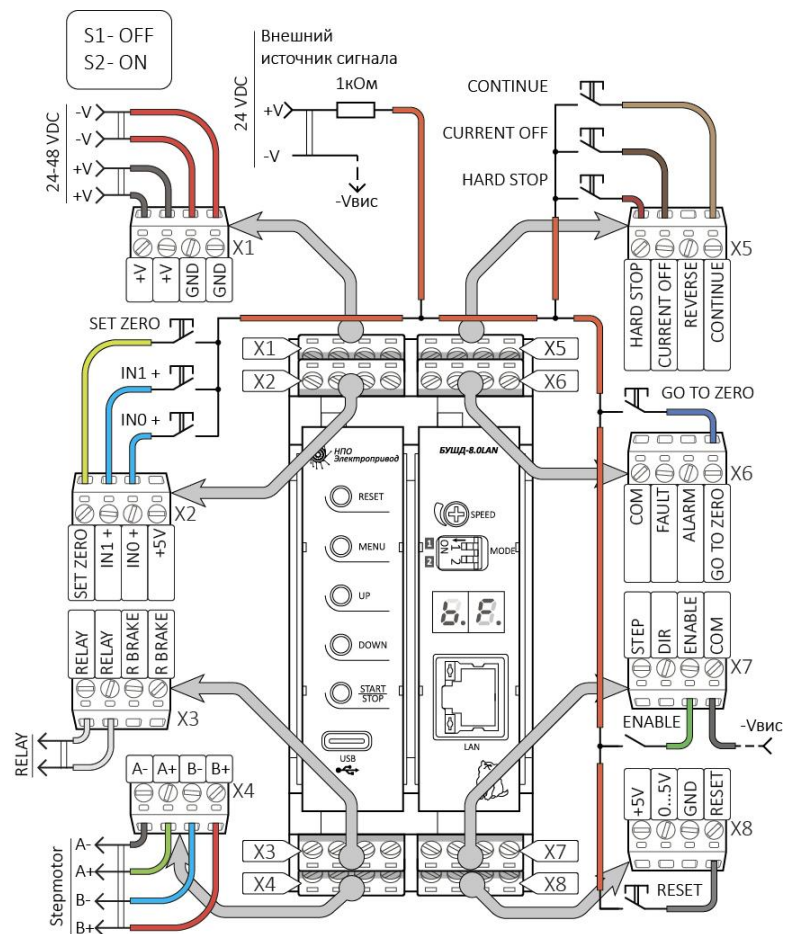


Рис.11. Пример подключения блока в режимах LA и BF от внешнего источника 24В.

Назначение управляющих входов в различных режимах работы блока указано в разделе 4 «Конструкция». Входы активируются высоким уровнем сигнала. Переключение направления вращения двигателя на противоположное осуществляется изменением уровня сигнала на входе DIR или импульсным сигналом на входе REVERS. Аварийная остановка двигателя осуществляется импульсным сигналом на входе CURRENT OFF.

Допускается использование в качестве управляющих сигналов напряжения 24В при условии подключения дополнительных токоограничивающих резисторов: 3кОм для входа STEP, 1кОм для остальных входов.

9. ПОДКЛЮЧЕНИЕ ПО ETHERNET и USB

Контроллер предусматривает два вида связи с компьютером – по локальной сети Ethernet и через разъем USB. При подключении блока к компьютеру есть возможность осуществлять настройку контроллера и управление двигателем командами. Полное описание коммуникационного интерфейса и команд приведено в описании протокола обмена данными контроллера. Протокол обмена является открытым.

Помимо описания протокола обмена мы предоставляем бесплатное программное обеспечение SMC_PROGRAM LAN-MODBUS под ОС Windows для настройки контроллера и управления двигателем.

При подключении контроллера по локальной сети Ethernet используется кабель LAN. Параметры подключения LAN по умолчанию:

ID: 100

MAC адрес : 0x00 0xf8 0xdc 0x3f 0x00 0x00

IP адрес: 192.168.1.2

Порт: 5000

Маска подсети: 255.255.0.0

Основной шлюз: 192.168.1.1

Эти параметры могут быть изменены в дальнейшем командами, переданными через Ethernet или USB.

При соединении контроллера по USB на компьютере создается виртуальный COM порт, далее передача данных осуществляется по виртуальному COM RS-232. Для корректной работы виртуального COM порта необходимо установить на компьютер драйвер CH340.

Параметры обмена данными через виртуальный COM порт:

Скорость - 115200

Бит данных - 8

Проверка четности – нет

Стоп бит – 1

10. КОМПЛЕКТНОСТЬ

Блок управления шаговым двигателем
Паспорт БУШД.LAN.MODBUS 001.ПС

1 шт.
1 шт.

11. ГАРАНТИЙНЫЕ ОБЯЗАТЕЛЬСТВА

Ремонт блока осуществляется только производителем или фирмой, имеющей официальный договор на обслуживание оборудования.

Изготовитель гарантирует безотказную работу блока в течение 12 месяцев со дня продажи, при соблюдении условий эксплуатации. Изготовитель оставляет за собой право на внесение изменений в конструкцию, комплектацию или технологию изготовления изделия без их отражения в настоящем паспорте и без уведомления потребителей.

Адрес предприятия-изготовителя:

195197, Россия, Санкт-Петербург, Полюстровский пр. 43А, ООО «НПО Электропривод».

Тел.: +7 (812) 703-09-81, +7 (800) 101-46-39

e-mail: sale@electroprivod.ru

Номер:

Дата продажи:

Редакция от 19.08.2025